

# 手に関わる中国語動作動詞の意味研究

中司 梢

## 目次

<b>第1章 問題の所在と本研究の目的</b>	1
1.1 はじめに	1
1.2 先行研究	2
1.3 本研究の立場、および研究目的	3
1.4 研究対象	6
<b>第2章 調査方法、および分析方法</b>	10
2.1 調査方法	10
2.2 分析方法	13
<b>第3章 データ分析1 手の静的使用に該当する中国語動作動詞</b>	26
3.1 手の静的使用に該当する中国語動作動詞について	26
3.2 「保持する」動作を表す中国語動作動詞	26
3.3 「押す」動作を表す中国語動作動詞	70
<b>第4章 データ分析2 手の動的使用に該当する中国語動作動詞</b>	131
4.1 手の動的使用に該当する中国語動作動詞について	131
4.2 「つかむ」動作を表す中国語動作動詞	131
4.3 「放す」動作を表す中国語動作動詞	133
<b>第5章 対照言語学への応用</b>	174
5.1 本稿の調査方法、分析方法の他言語への応用	174
5.2 手に関わる動作動詞の日中比較―「握る」、「握」、「攥」	174
<b>第6章 結びと今後の課題</b>	185
6.1 結論	185
6.2 今後の課題	192
<b>参考資料</b>	194
<b>参考文献</b>	197

## 第1章 問題の所在と本研究の目的

### 1.1 はじめに

人間が行う動作の中でも特に多様性を持つのが手の動作である。橘 1976:30-31 は我々が外界を認知する上で手に代表されるような触知覚は具象性、実存性、真実性を有し、その他の感覚器官にまして優位であると指摘する<sup>1</sup>。このような手の優位性、手による動作の多様性を反映するように、中国語の動作動詞<sup>2</sup>の中でも手に関わる動作動詞は手以外の身体部位による動作動詞に比べて数多く存在する<sup>3</sup>。また伊地智 1961:16 や郭明昆 1962:417 が指摘しているように、中国語では人間の行為を表す際に抽象的な行為動詞ではなく具体的な動作動詞を用いることが多い<sup>4</sup>。

このように数が多く常用される中国語の手に関する動作動詞の意味についてこれまで個別的に論じた研究(大川・孟 1984~、劉麗 1988、プロジェクト D1999~)や全体的な体系を明らかにしようとする研究(林杏光等 1991、遠藤 1997、1998、李葆嘉 2013)はあるものの、動作動詞の意味体系を十分に示したものは管見の限りまだない。

言語を獲得する過程において身体を通じた経験が基盤となることはすでに様々な分野で実証されつつあり、その意味で手に関わる動作動詞のような原初的な動作を表す動詞の意味を明らかにすることは重要であると言えよう。したがって本稿では手に関わる中国語動作動詞を対象として意味分析をするとともに、その意味体系を明らかにするための新たな方法を提示する。

---

<sup>1</sup> 橘は手が触知覚の器官として最も基本的なものであることに関して、「対象物にじかに触れることによってそれを知覚し、しかもほんとうにありのままの知識をわれわれにあたえてくれる」と述べている。

<sup>2</sup> 郭锐 1993、1997 の動詞分類に従えば動詞は過程性の有無によって大きく静態動詞と動態動詞に分かれる。過程性を持たないのが静態動詞(例:“是、认识、喜欢、有”)、過程性を持つのが動態動詞である。動態動詞はさらに動作動詞(例:“坐、敲、吃”)と変化動詞(例:“消失、实现、到”)に分かれる。本稿は動作動詞を定義する上で郭锐の分類に従う。

<sup>3</sup> 筆者が《现代汉语词典第5版》所収の単音節動詞を調査した結果、手に関わる動作を表すと考えられる動詞は100個以上記載されていたのに対し、脚による動作を表す動詞は十数個であった。また梅家驹 1983 では“动作”の項目を“上肢动作”、“下肢动作”、“头部动作”、“全身动作”に分類している。その中でも手に関わる動作である“上肢动作”に該当する動詞を最も多く記載している。

<sup>4</sup> 郭明昆 1962:417-420 では買うという行為を表す場合“买”という動詞を避け、具体的な動作を用いる例として“剪一丈布”、“称一斤肉”などの表現を挙げている。

なお動詞によってはメタファーリンクやメトニミーリンクの関係によって拡張された派生的な意味を持つものもあるが、本稿では動詞の基本的な意味についてのみ取り扱う。

## 1.2 先行研究

これまで中国語動詞および中国語動作動詞の意味研究は主に辞書学や同義語、類義語研究など語彙論の範疇から行われてきた。

一般に辞典の記述は語の意味を理解する上で一定程度役に立つが、辞書では語の意味を一つ一つ記述するため語と語の関係が分かりにくい。また辞書によっては単にほかの語による言い替えの方法をとっているものもある。

動作動詞の同義語、類義語の研究は日本で比較的早くから行われてきた。早い時期のものに伊地智 1961 がある。中国語動作動詞を意味によって「位置づけする動作」、「接触する動作」に分け、各々の類を更に細かく分類し、それに属する動詞について単なる訳語ではなくその動作・行為を日本語の文章によって説明しようとしている。

大川 1973 は「巻く」という概念をあらわす 4 つの動詞“纏、裹、卷、盘”を取り上げ意義素によってその概念体系を示す。

大川・孟 1984~は数回にわたって日常生活にかかせない単音節の基本語彙をとりあげ、動作を図で表すとともに数個の類義語を比較することによって共通点・相違点を明らかにしようとした。

平井 1996 は日常生活の動作を表す際に用いられる動詞 118 個を例文と写真を用いて解説している。写真を加えたことで静止像ではあるが動作を目で見ることができ

る。

遠藤 1997 は意味の具体・抽象といったカテゴリー階層に留意しつつ、「持つ」類の中国語動作動詞を考察する。筆者も動詞には階層が存在すると考えており、その点で興味深い。

プロジェクト D1999~は認知意味論的な観点を加えつつ、コーパスからの資料等に基づき個別の動作動詞の意味・用法を説明している。類義語との共通点・相違点にも触れており「最終的には相互参照が可能となるような形式でまとめていく予定」とし

ている。

つぎに中国における動作動詞研究については比較的早い時期のものに林杏光等 1991 がある。林杏光等は手に関わる動作動詞をその意味特徴とコロケーションの角度から考察する。取り上げる動詞の数も多く、動作動詞の意味体系を明らかにすることを目的とする本稿の参考となる。

また近年中国で動詞研究は盛んに行われており、特にコーパス資料を用いた成分分析<sup>5</sup>による研究が多いように思われる。そのうち祁文慧 2011、王彤 2013、李葆嘉 2013 は手に関わる動作動詞も取り扱っている。特に李葆嘉 2013 は“上肢动作词”を手で行われる動作と腕で行われる動作に大別し、さらに手で行われる動作をその動作に主に関わる身体部位の別によって爪で行われる動作、指で行われる動作、片手で行われる動作、両手で行われる動作に分類しており、動作動詞を体系的にとらえているといえよう。

### 1.3 本研究の立場、および研究目的

以上、主な先行研究について見てきた。

辞書に代表されるようにある語を単に他の語で言い換えたりことばだけで説明したりしようとする、本来の意味から脱落する、もしくはそれに付加される情報があるのではないだろうか。また辞書の主な機能としては一般に他の語との関係を示さないで語と語の相違については分かりにくい。Trier.J は語は他の語と関連を持ち、語の意味は他の語との関係の中で相対的に決まると指摘する<sup>6</sup>。つまり語の価値は体系内において他の語とどのような特徴を共有し、また対立しているかによって決まる。したがって他の語との関係を示さなくては本質的に語の意味を記述したことにはならない。

動詞を含めた語の意味を他の語との関係の中において示すのに成分分析は有効で

---

<sup>5</sup> 成分分析とは語の意味をより小さな成分(意味成分)に分解し、語の意味関係を形式化しようとするものである。たとえば男は [+人間] ∧ [+男性]、女は [+人間] ∧ [-男性] のように表される(「∧」は and の意味を指す)。

<sup>6</sup> 意味の場(semantic fields)と呼ばれる理論である。「場」とは意味的に関連した語の集まりのことを指し、どの語とどの語が同じ場を形成するかが重要であるとされる。

あるが意味成分の決定が分析者の主観に左右されるなどの問題もあり、成分分析を用いた研究はこれまで動詞の意味体系を十分説明できたとは言い難い。

またこれまでの動詞研究では動詞の意味を動詞と関連する名詞や補語などとの関係から分析することが多かった。今井 2007:75 が指摘するように動詞が指し示すものは空間的に名詞が指し示すものに依拠しなければ存在し得ない<sup>7</sup>ことを考えるならば動詞を論じるにあたり名詞との関係は非常に重要であることは確かである。だがこれまで名詞など動詞に関わるその他の要素へは着目されてきたが動詞が表す実際の動作、つまり動詞そのものの詳細についてはあまり着目されてこなかった。さらにコーパス資料など文献資料のみを用いた手法もあるが、それは文脈から動作を想像するため現実に行われている動作とは相違する可能性を否定できない。

筆者はこれらの方法は動作動詞の意味を考察する上で間接的な方法だと考える。では動作動詞の意味を直接把握する方法はないのだろうか。筆者は動詞が表す動作そのものを目で見て観察することが有効ではないかと考える。国広 1998:258 は意味の定義において「図示を導入し、動画の採用を目指す」べきであると指摘している。千島 2007 は国広の示唆を受け広東語の「手放さずに持つ動作」を表す語<sup>8</sup>の意味を映画やアニメーション、漫画など、映像データのある例文から分析している。これまでの動作動詞研究とは一線を画していると言えよう。

それではそもそも語の意味とはどのようなものなのであろうか。

今井 2007 は子どものことばの学習について名詞の場合はトップダウン式で即時に意味を推論してその他の事例にも正しく汎用していくのにたいし、動詞の場合は意味が複雑で推論が難しく<sup>9</sup>保守的に事例を溜め込む、そのため動詞の学習には時間を要す

---

<sup>7</sup> 今井は名詞が指し示すものは空間的に他の事物から独立して存在するため知覚しやすいと指摘する。例えば机の上にペンがある。この場合我々は机とペンの存在を容易に認識することができる。それに対し動詞が指し示すものは空間的に名詞が指し示すものに依拠しなければ存在し得ないと述べる。たとえば「歩く」という動作はどこに存在するかといえはその動作を行う主体自体に存在するものであり、動詞の指示するものは単独では存在しえない。

<sup>8</sup> 千島 2007:3-4 によると「手放さずに持つ動作」とは「持つ」「とる」「にぎる」などであり、時計などを「身につけて持つ」動作とは区別される。

<sup>9</sup> 今井 2007:75-77 は動詞の学習が難しい理由について以下のように述べる。名詞が指し示すものは時間的な恒常性を持ち、また空間的に他の事物から独立して存在する、つまり時間的にも空間的にも環境から切り離されている。一方、動詞が指し示すもの

ると指摘する。つまり動詞の学習には事例の溜め込みというボトムアップ式の作業が必要ということになる。言い換えれば母語話者が動詞を学習するにあたりさまざまな動作の事例を帰納してある動作イメージを形成していることになるだろう。その動作イメージこそ動作動詞の意味だと言える。

逆に言えば母語話者であるならば当該言語のある動作動詞についてそれがどのような動作か具体的なイメージを想起することができるということである。そしてある動詞については非常に多くのイメージを想起し、また別の動詞については逆に1つか2つのイメージのみを想起するかもしれない。つまり母語話者が動詞について持つイメージは動詞によって非常に広がりを持ったりそうでなかったりする。このイメージの広がりこそが語の意味であると考えられる。そして動詞Aのイメージの一部は動詞Bのイメージの一部と重なったりする。また動詞Bのイメージは動詞Cのイメージを包括するかもしれない。動詞Dはほとんど他の動詞と重なりを持たないかもしれない。このような各動詞のイメージ、すなわち意味の広がり集合が動詞の意味体系をなしている。これらは人が生まれてから徐々に頭の中、つまり脳に構築されてきたものであり、ある言語の母語話者間ではほぼ共通する<sup>10</sup>。

ではそういった動作動詞の意味、すなわち動作イメージをどうすれば目で確認することができるのか。筆者は母語話者に動詞が表す動作を実際に行わせ、それを観察するのが適当だと考える。なぜならばその動作は彼らの持つ動作イメージに即した動作だからである。

ところで実際に1人のインフォーマントが行った動作にはその動詞において典型的な動作だけでなく、そうでないものも含まれる可能性がある。そうだとするならば複数のインフォーマントに対して調査を行っていけば、その動詞における典型動作を見出すことができるだろう。

---

は空間的に名詞が指し示すものに依拠しなければ存在し得ない。また動詞が指し示すものは時間の推移とともに変化するため時間的に恒常性が低い。さらには時間軸上でどこからどこまでが1つの動詞が指示する概念であるのか時間軸上の境界が不明瞭である。

<sup>10</sup> 心理言語学では人間の脳には語に関する様々な情報—語の形態、音、意味、文法—が記憶されていると考えられており、それらはメンタルレキシコン(心的辞書)と呼ばれる。

なぜ典型動作を見る必要があるのか。それは動詞の意味体系において各々の動詞は典型動作が示す特徴に基づき、他の動詞と何らかのすみわけを行っていると考えられるからである。

したがって本稿では心理学で用いられる実験的手法を用い、中国語母語話者の頭の中に蓄積されている動作イメージをそのまま取り出すことを試みる。具体的にはまずインフォーマントが行った動作を実際に目で確認する。次に動作に関する分析項目に基づいて動詞が表す動作を分析し動詞の意味について考察する。この分析項目は作業療法やロボット工学、手話学など、言語学以外の領域における手の動作そのものへの詳細な観察や分類の成果を援用して設定している。そしてこのような方法の有効性を示し、研究方法として確立することも手に関わる動作動詞の意味を体系的にとらえようとする本稿の大きな目的の一つである。

#### 1.4 研究対象

上述したように本稿は手に関わる動作動詞の意味を考察することを目的とする。手とは解剖学的には手首の関節より先の部分を指す<sup>11</sup>。だが実際に手のみで完結する動作というのはそれほど多くない。多くの動作は腕などその他の身体部位の協調によってはじめて可能となると言えよう<sup>12</sup>。したがって本稿で取り上げる動作動詞の動作には腕の協調によって可能となる動作も含まれる。

また手に関わる動作には動作時道具を使用するものもある<sup>13</sup>。だが道具を用いるためにはまずその道具を手を持つことが必要である。したがって道具を使用する動作に比べて道具を使用せずに行われる動作はより根源的であると考えられ、後者を研究対象とする。

ではそもそも手に関わる動作にはどのようなものがあるのだろうか。橘

1976:118-119 は手がいかなる作業をするにしてもものをつかむ動作から出発せざる

---

<sup>11</sup> 手の定義は鎌倉 1989:22 にしたがった。

<sup>12</sup> 福田・下中 1988:220 は手の動作を道具および腕の協調などとの関係から詳細に分類している。

<sup>13</sup> 手に関わる動作動詞を道具の関わり方から詳細に分類したものに林杏光等 1991 がある。



を得ないと述べる。Herig1944:35-36 はつかむ手は「取る」、「保つ」、「離す」という時間的経過を持つことを指摘する。また岡田 1975:143-144 は手で行う作業は物体をつかむ、保持した物体に働きかける、物体を放すという 3 つの動作によってなされることを指摘する。つまり、つかむ、保持する、放すのほかに保持した状態で物体に操作を加える動作の存在がうかびあがる。

図 1 手と物体の関係

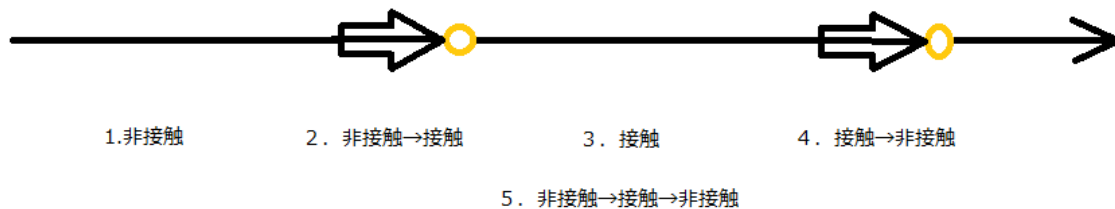


図 1 は Herig1944、岡田 1975、橘 1976 の指摘を参考に手と物体の関係を筆者がまとめたものである。はじめ手と物体は接触していない非接触の状態にある(1.非接触)<sup>14</sup>。その状態から手が物体をつかむ。これは非接触の状態から接触の状態への変化の過程である(2.非接触→接触)<sup>15</sup>。(3)の接触は保持する動作に該当し、つかんだ物体を保持した状態が持続している。保持する動作のほか岡田のいう保持した物体に働きかける動作も手と物体の関係は(3)接触である。物体を保持している状態は手と対象物の関係でいえば接触している状態にあたり、保持した状態で物体に操作を加える動作とは手と物体が接触した状態で手が物体に働きかける動作ととらえられ、物体を押す動作、引く動作などが挙げられる。(4)接触→非接触は保持していた物体を放す動作である。

<sup>14</sup> 手と物体が接触していない非接触の動作として指差す動作などが挙げられる(中国語でいえば“指”にあたる)。岡田 1975:134 は手が物体を扱わない場合、情報伝達の機能を持つことを指摘する。また福田・下平 1988:220 は手の作業は物体と接触することが多いと指摘した上で、手が物体に接触しない作業は主に情報伝達の手段であると述べる。指差しの動作は注意を喚起することを目的とし情報伝達に当たると考えられる。

<sup>15</sup> 非接触の状態から接触の状態への変化の過程を表す動作としてはつかむ動作のほかに触れる動作など該当すると言えよう。触れる動作は動作時一般に指が動かない手の静的使用に該当すると予想されるが今回はこれについては考察しない。

これは手と物体が接触していた状態から非接触の状態への変化の過程である。筆者はこのほかに(5)非接触→接触→非接触という手と物体が接触していない状態から接触し、その後非接触の状態へ変化する動作があると考え。物体をはじく動作などがこれに該当する。

本稿は手に関わる動作動詞の意味について考えることを目的としており、手による動作のうち基本的な動作を表す動詞から着手するのが妥当であろう。該当するのはつかむ動作、保持する動作、放す動作、保持した状態(接触した状態)で働きかける動作を表す中国語動作動詞である。物体を保持した状態で物体に働きかける動作については試みに押す動作を取り上げる。

鎌倉 1989:51 によると手の使用形態には常に動的な部分と静的な部分とがあり、動作の進行中に指が動く動的使用と一度動作が始まってからは指がほとんど動かず物と指の相対関係が変わらない静的使用に分けられる。以下鎌倉の記述を引用する。波線箇所が手の動的使用に該当し、直線箇所が手の静的使用についての説明である。

なにかを持とうとするとき、手はその物に近づくと同時に、母指先端と他の指(1~4本)の先端の間を広げる。物の上空に達したとき、“間口”の大きさは物の径よりも大きい。手は下降し、開かれていた母指と他指の間は閉じて物が掴まれる。手はふたたび上昇する。この間に指はさまざまに動いて、手の中の物の位置を変える。最後に、その物と手指は、慣れた1つの関係に落ち着く。(中略)最終段階に落ち着いた後の手の指は、もはやほとんど動かない。まったく動かないわけではなくても、物と指の相対関係は変わらない。いまここで“静的な使用形態”と呼ぶのは、このような状態のことである。(下線は中司による)

手の動的使用では動作過程において指の状態が変化するが、手の静的使用では動作のどの時点においても指の状態は変わらず一定である。

上述した手の基本動作のうち保持する動作、押す動作では一般に動作時に指は動かず、これらは手の静的使用に該当すると考えられる。一方つかむ動作と放す動作では一般に動作時に指が動き、これらは手の動的使用に該当すると考えられる。

本稿ではまず第3章で手の静的使用に該当する動作動詞を分析、考察する。指に動かない動作の分析方法を確立した上で、続いて第4章で手の動的使用に該当する動

作動詞を取り上げ、指に動きがある動作を表す動詞を分析、考察する。

なお本稿で取り上げる動詞は単音節動詞に限定する。手に関わる中国語動作動詞には複音節動詞もあるがそれらの多くは単音節動詞が結合したものであり、単音節動詞がより原初的であると言えよう。筆者はまずはより原初的な単音節動詞の意味を明らかにすることが重要であると考え、分析対象を単音節動詞に限る。また取り扱う動詞を均質にするため文体については口語を対象とし、書面語は取り扱わない。

## 第2章 調査方法、および分析方法

本稿では中国語母語話者への調査を通して得られたビデオデータを用いることで手に関わる中国語動作動詞について母語話者が持つ動作のイメージを視覚的に確認する。そしてそのイメージの詳細を手話学や作業療法、ロボット工学など、言語学以外の分野の研究成果をも参照しつつ分析する。

### 2.1 調査方法

#### 2.1.1 調査時期

調査は2012年4月と2014年1月の2度にわたって行われた。

#### 2.1.2 インフォーマント

インフォーマントは中国語を母語とする北方出身者<sup>1</sup>計10名<sup>2</sup>である。男性3名、女性7名、平均年齢(調査時)は27.5歳である<sup>3</sup>。詳細は表1の如くである。すべてのインフォーマントの同意のもとに調査が行われた。

---

<sup>1</sup> 出身地は5~15歳までのうちもっとも長く生活した地域を尋ねた。年齢を5~15歳に設定した理由はこの時期が一般に言語形成期にあたると考えられるためである。

<sup>2</sup> 10名のインフォーマントから得たデータに対する信頼性について説明しておきたい。中司2014は本稿のインフォーマント10名のうちの5名(C1、C3、C4、C8、C9)のデータをもとに「押す」系の動詞“按”、“摠”、“压”、“推”を考察したものである。本稿で動作分析のために設定した分析項目(分析項目については後述)は中司2014で設定した分析項目から修正した箇所もあるためそのまま比較できない部分もあるが、5名分のデータ結果と10名分のデータ結果で結論を覆すほど大きな変化は見られなかった。したがって筆者は5名分のデータ、10名分のデータいずれも信頼性があると判断し、これ以上インフォーマントの人数を増やしたとしても結果に大きな違いはでないと考える。したがって本稿では10名のインフォーマントのデータをもとに動詞について考察する。

<sup>3</sup> 言語は変化するものであり、とくに本稿が取り扱う動作動詞のように日常的に用いられるものは変化が起こり易いと予想される。このため本来であればより幅広い年代の話者に調査を行う必要があるだろう。だが本調査のインフォーマント10名が中国語母語話者の一部の成員であることも事実である。時間の制約もあるため調査範囲の年代拡大については今後の課題とし、本稿では20~30代のインフォーマントの調査データを分析対象とする。

表 1 中国語母語話者のインフォーマント

インフォーマント 番号	出身地	年齢 (調査時)	性別
C1	河北省承德市	30	女
C2	遼寧省撫順市	29	男
C3	山西省呂梁市	23	女
C4	遼寧省錦州市	38	男
C5	河北省保定市	25	女
C6	河南省洛陽市	23	女
C7	山西省臨汾市	24	女
C8	北京市	30	女
C9	北京市	27	男
C10	河北省承德市	26	女

### 2.1.3 課題と実施環境

インフォーマントは周囲の物が視界に入らないように設定された部屋<sup>4</sup>で調査者<sup>5</sup>が読みあげ、かつパソコンの画面上もしくは紙に示された語(動詞)を見た後<sup>6</sup>、3 秒以内にそれがどのような動作であるか身体を用いて表現するよう求められた<sup>7</sup>。複数の動作

<sup>4</sup> インフォーマントの目の前に物体は用意されておらず、一般的に物体を用いて行う動作でも物体を使わずに動作をすることが求められた。このような方法を取ることである動詞について母語話者の頭の中にある動作を脱文脈的に確認することが可能になると考える。ただし調査条件が一定していなかったため周囲の物体を使って動作を行った者もいた。調査条件のコントロールについては今後の課題とする。

<sup>5</sup> 筆者に同じ。

<sup>6</sup> 調査者が動詞の読み上げ(聴覚情報)のほかに文字の提示(視覚情報)も行った理由は動作動詞の中には同音語(例: “托”と“拖”など)があり、どの語がターゲット語なのか調査者とインフォーマントとの認識を一致させるためである。ただし日常の言語使用、特に会話においては視覚情報(文字)が与えられることはあまりない。また漢字の表意性がインフォーマントに与える影響を考えるならば、聴覚情報のみの提示のほうが好ましかったかもしれない。なお視覚情報(文字)の影響を最小限に抑えるために文字表示画面は提示後調査者が手動ですぐに消した。

<sup>7</sup> 実際には計 115 個の動詞について調査が行われた(参考資料の表 1「中国語の調査動詞」を参照)。この中には手に関わる動作動詞のほか、脚に関わる動作動詞なども含ま

を思いついた場合はすべての動作を思いついた順に表現するよう求められた<sup>8</sup>。動作を行う際は座位でも立位でも良く行いやすい状態で行うよう予め指示されている。インフォーマントは一つの動作を行うたびに具体的に何をしている動作か、どのような状況での動作か尋ねられた<sup>9</sup>。

## 図 2 調査場面

調査は調査者とインフォーマントが対面する形式で行われた。左図下のパソコン画面上に、右図の画面が表示される。



れる。このような方法を用いたのはインフォーマントに本調査の目的を悟らせないようにするためである。

また動詞の提示順序がインフォーマントの反応に与える影響をできるだけ排除するためエクセルのランダム化機能を用いて動詞の提示順序をランダム化した。さらに意味が近いと思われる動詞は間隔をあけてインフォーマントに示すことができるように筆者が調整した。

調査の際は3つの動詞(“抱”、“穿”、“戳”)による練習を行い、インフォーマントに調査の手順を十分理解させた後に本調査に入った。

<sup>8</sup> 調査の際はインフォーマントに思いついた動作をすべて表現させるため調査者は“还有别的动作吗?”というように尋ね、ほかに思いついた動作がないか促した。インフォーマントがもう思いついた動作はない(“没有。”や“想不起来。”など)とはっきりと意思表示をした後、調査者は次の動詞の提示に移った。

<sup>9</sup> 調査時間内に該当の動詞が表すすべての動作をインフォーマントが行わなかった可能性はある。だが本調査は各動詞の典型動作、一般的な動作を明らかにし(結果として非典型動作の存在も明らかにすることになる)、他の動詞との差異を示すことが目的である。それが達成できればすべての動作は確認できなくとも問題はない。結論を先に述べると本調査のデータ結果から各々の動詞が表す動作には傾向がみられ、他の動詞との差異は明らかになった。よって筆者は本稿で用いる調査方法は妥当性があると判断する。

調査の様子はインフォーマントの手が見えるように上半身をデジタルカメラの動画機能、およびビデオカメラを用いて録画した。

## 2.2 分析方法

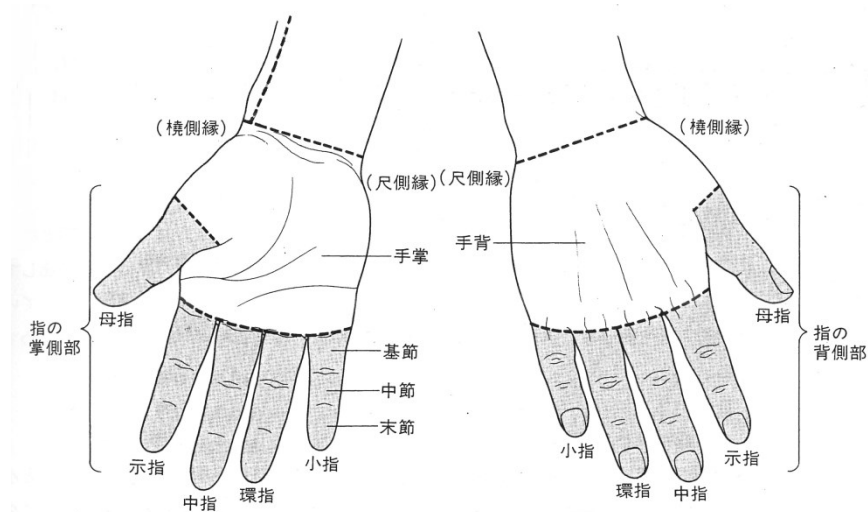
### 2.2.1 手の構造とその動き

分析方法について説明する前に手に関わる動作動詞の動作のイメージのもととなる手の動作について、その基礎となる手の構造と関節運動について述べておく。

#### 2.2.1.1 手の構造<sup>10</sup>

手とは手首の関節より先、指先までの部分を指す。

図 3 手の区分(鎌倉 1989:23 図 10「手の区分」を引用)



手は手根、中手、5本の指に分かれる。手根とは一般に手首と呼ばれる部位のことで、手根と中手を合わせた部分の前面を手掌、反対側を手背と呼ぶ。指は母指、示指、中指、環指、小指からなる<sup>11</sup>。指の末節のふくらんだ箇所を指腹、末端の箇所を指尖と

<sup>10</sup> 手の構造については鎌倉 1989:22-36、上羽 2010:60-89 を参考にした。

<sup>11</sup> なお鎌倉 1989:22 や上羽 2010:62 によると母指は形態的、機能的にその他の四指と異なるため別のものとして扱うのが一般的であると言い、母指以外の指を母指と区別して指と呼んでいる。母指は英語では thumb、ドイツ語では Daumen、その他の指は

呼ぶ。末節骨の背側には表皮の角質が肥厚した爪がある。

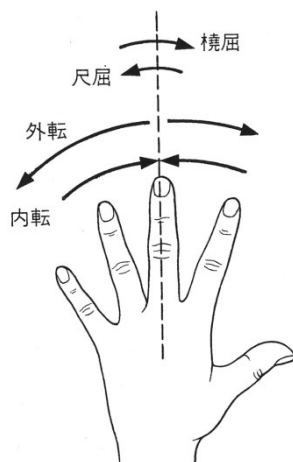
### 2.2.1.2 手の関節運動(指の運動)

鎌倉 1989:37 が「手には多数の関節がある。どのように複雑な手の動きも、結局は関節運動の組み合わせである」と述べているように、手の動作を考察していくうえでまず手の関節運動を理解することが必要である。

手の関節運動には伸展・屈曲、および内転・外転がある。伸展とは関節が伸展して指先が手掌から遠ざかる動きを言い、屈曲とはその逆で関節が屈曲して指先が手掌に近づく動きを言う。

また内転とは中指の長軸を中心とした中心軸へ指が近づく運動を言い、外転とは逆に中心軸から指が離れる運動を言う。つまり内転とは隣り合う指が密着することであり、外転とはその逆で隣り合う指が離れることである。

図 4 内転と外転(鎌倉 1989:38 図 23「母指と指の関節運動の名称」の一部を引用)



このほかに母指の指腹を他の指の指腹に向かいあわせる運動である対立(対向とも呼ばれる)がある<sup>12</sup>。

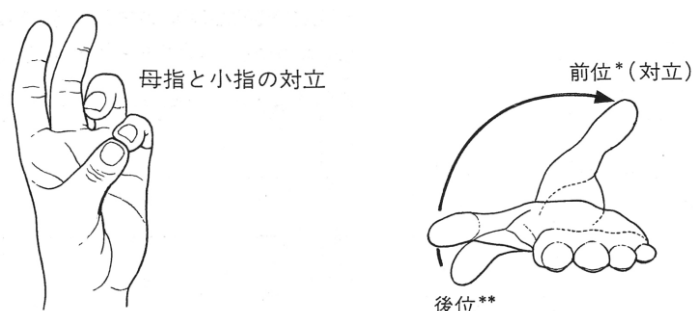
---

finger、Finger と呼び、名称として区別する。

<sup>12</sup> 対立運動は主に母指の手根中手関節(carpometacarpal joint)の外転と屈曲によってなされる(鎌倉 1989:44)。



図5 母指対立(鎌倉 1989:38 図 23「母指と指の関節運動の名称」の一部を引用)



### 2.2.2 手に関わる動作と手話における弁別的特徴

手に関わる動作を描写する上で手話の弁別特徴が参考になる。神田・中 1991<sup>13</sup>は日本手話の表記法を提案する上で弁別特徴を設定し、大きく手のかまえ部門、空間部門、運動部門に分類した。

#### ①手のかまえ部門

手型(48種。省略)

方向:手首、もしくは掌、あるいは両方の方向(右、左、上、下、前、後)

手の運動:部位(指、手首、肘)

動き(回転、曲げ、伸び、開放、閉鎖、ひらひら、肘をひねる、指を順に折る、指をこする)

両手の関係:同じ手型、異なる手型

#### ②空間部門

空間:接触、近距離、中距離、長距離

身体部位:頭、顔、額、目、鼻、口、耳、首、歯、舌、頬、顎、こめかみ、胸、腹、肩、上腕、肘、手首の背、手首の腹、下腕、手の甲、手のひら、手の周り、指先

#### ③運動部門

<sup>13</sup> 神田・中 1991 は本名等 1985 や Liddell & Johnson 1989 などの案を改訂したものであるが(そのまま採用した箇所もある)ここではその詳細は述べず、神田・中の分類を紹介するにとどめる。

軌跡運動:線の形状(直線、曲線)

運動面(平面、立面、表面、断面、上昇面)

運動の方向(右、左、上、下、前、後)

様態:大きい、小さい、速い、遅い、繰返す

両手の運動(運動の結果の両手の関係):接触している、接触していない、交差する  
手のかまえ部門は手型、方向、手の運動、両手の関係からなる。手型は手の形のことを言う。手話では用いられる手型が決まっており、神田・中は 48 種を設定している。方向は手首の方向、もしくは掌の方向、あるいは両方の方向を指す。方向は手話者の視点に立って定められ右、左、上、下、前、後である。手の運動は腕全体の動きである軌跡運動とは区別して局部運動を指す。手の運動は指の運動、手首の運動、肘の運動からなる。基本の動きは回転、曲げ、伸しなど、特殊な動きは肘をひねる、指を順に折るなどがある。両手の関係は同じ手型をとる場合と異なる手型(非利き手は動かない)に分かれる。両手が同じ手型の場合、両手の動きは同じになる、交互になる、交差する、接触する、組み合わせるのいずれかになるという。

空間部門は空間と身体部位に分かれる。空間は身体と密着する場合の接触、および身体と離れている場合はその距離に応じた近距離、中距離、長距離からなる。そしてさらに細かく頭、顔、額のように身体部位を定めることで空間をより詳細に記述できると言う。

運動部門は軌跡、様態、両手の運動に分かれる。軌跡とは腕全体のうごきのことで、線の形状、運動面、運動の方向からなる。線の形状は直線と曲線の 2 種類である。運動面は 5 つに分かれ、床に平行な平面、平面に垂直な立面、身体に平行な面を表面、表面に垂直な面を断面、身体から離れるに従い上昇する面を上昇面としている。運動の方向は右、左、上、下、前、後である。次に運動の様態については大きい、小さい、速い、遅い、繰返すを設定している。そして両手の運動については運動の結果の両手の関係を接触している、接触していない、交差するの 3 種類としている。

以上が神田・中による日本手話の表記法で設定されている弁別特徴である。

ところで本稿で取り扱う手に関わる動作動詞が表す動作の中には手以外の身体部位、例えば手首、肘、肩などの協調が必要な動作もある。ただしいずれの動作におい

でももっとも基本的、かつ共通するのは手の部位である。したがって本稿では手の部位について分析項目を設定して動作を分析することとし、手以外の身体部位、たとえば手首、肘関節、肩関節などについての分析項目は設定しない。手以外の身体部位の動作が重要な要素である場合はそのつど特記することとする。

上述の内容を前提に本稿で設定する分析項目を神田・中を参照しつつ考えた場合、以下になる。まず神田・中のいう手型は手の形のことであり、これについては本稿で分析する必要がある。手型は手話では決まっているが日常動作では手はさまざまな使われ方をするため、本稿では手の形については手の構造および関節運動に基づいて分析する(詳細は後述する)。また方向については手掌の向きを分析する。手の運動は神田・中では指、手首、肘の運動を表記するが、本稿では指の運動についてのみ分析項目を設定する。指の運動については手の関節運動に基づいて分析する(詳細は後述する)。

また神田・中のいうところの空間部門、つまり動作が行われる手の位置は日本手話では示差的特徴であるため詳細に設定されていた。しかし動作動詞を考察するにあたりビデオデータを観察したところ手の位置は示差的特徴というほどの役割を果たすとは考えられず、本稿では位置については分析項目を設定する必要はないと判断した。もし動詞が表す動作の位置が重要な要素である場合はそのつど特記する。

神田・中の運動部門はほとんどが手の部位以外に関するものであり、本稿では分析対象としない。ただし両手の運動として設定されている運動の結果の両手の関係は手の部位に関わるものであり、本稿でも両手の関係を分析対象とする。

以下、本稿で手について設定する分析項目を詳しく説明する。

### 2.2.3 手について設定する分析項目

本稿では手話学、作業療法、ロボット工学などの研究成果を参照しつつ、「両手の協調の有無」、「両手の関係」、「指の本数」、「指の状態」<sup>14</sup>、「爪の関与」、「手掌の向き」の6つの基準をもとに動作について設定した20の分析項目に則してビデオデータを分析する。

---

<sup>14</sup> 神田・中の手型にあたる手の形は指の本数、および指の状態によって決まる。

分析項目を設定するにあたり以下の点に注意した。分析項目が弁別特徴としての意味を持ちうるべく、つまり動作間でどの項目が対立しているか一目瞭然となるよう「Aであるか」という質問方法を取り、「A、かつBであるか」というような組み合わせの質問方法は取らない。またすべての分析項目は YES/NO で答えることができる質問方法にした。以下、設定する分析項目を説明する。

### 両手の協調の有無について

両手の協調の有無とは動作の際に両手を用いるか片手を用いるかであり、これについては「動作の際に両手を用いるか」という分析項目を設ける。

第3章の章末に記載されている表2を参照されたい。表の縦軸にはインフォーマントが行った各動作が並ぶ。表中の動作タグは動詞、インフォーマント番号、動作順を表す。例えば「托 C101」は“托”についてインフォーマント C1 が1番目に行った動作を表し、「托 C1002」は“托”についてインフォーマント C10 が2番目に行った動作を表す。表の横軸には動作について設定した分析項目が並ぶ。

分析ではインフォーマントが行った動作が各分析項目に当てはまる場合、すなわち答えが YES の場合は1と表し、当てはまらない場合、すなわち答えが NO の場合は0と表す。したがって動作の際に両手を用いる場合は表中の「両手」の欄に1と表され、両手を用いない(すなわち、片手を用いる)場合は0と表される。

### 両手の関係について

両手の関係について神田・中 1991:35 は「両手による運動は、運動の結果、その両手の関係が、接触している(con)、接触していない(nco)、交差する(cro)の3種類になる」と分類する。手話では手を交差する動きがあるが日常の手の使われ方としてはやや特殊であると考えられるため、本稿では「交差する」は分析項目として必要ないと判断した。また接触している場合その接触の仕方により線的接触と面的接触に分けることができる<sup>15</sup>。面的接触とは手と手が重なっている状態を指す。一方、線的接触とは手と手は接触しているが重なった状態ではない状態を指す。

---

<sup>15</sup> 調査で得られたビデオデータを通して両手の使われ方を観察した結果、両手が接触する場合の関係は面的接触と線的接触に分けることができると判断した。

図 6 両手の関係(左図:線的接触、中間図:面的接触、右図:非接触)



よって両手の関係については「両手は接触しているか」、「両手は線的に接触しているか」の 2 つの分析項目を設ける。両手が接触し両手が線的接触の場合は 11、両手が接触し両手が面的接触の場合は 10、両手が非接触の場合は 00 と表される。両手が非接触でかつ両手が線的に接触している場合はありえないため 01 という組み合わせは存在しない。

#### 指の本数について

手については指の本数についての分析項目を設定する。すなわち動作の際に何本の指を用いるかであり「動作の際に一指を用いるか」、「動作の際に二指を用いるか」、「動作の際に三指を用いるか」、「動作の際に四指を用いるか」、「動作の際に五指を用いるか」の 5 つの分析項目を設ける<sup>16</sup>。一指による動作は 10000、二指による動作は 01000、以下、00100、00010、00001 と表される。指の本数の分析項目については一つの項目の答えのみが YES となり 1 と表される。その他の項目の答えはすべて NO、つまり 0 と表される。一指かつ二指による動作、11000 などの組み合わせは存在しない。

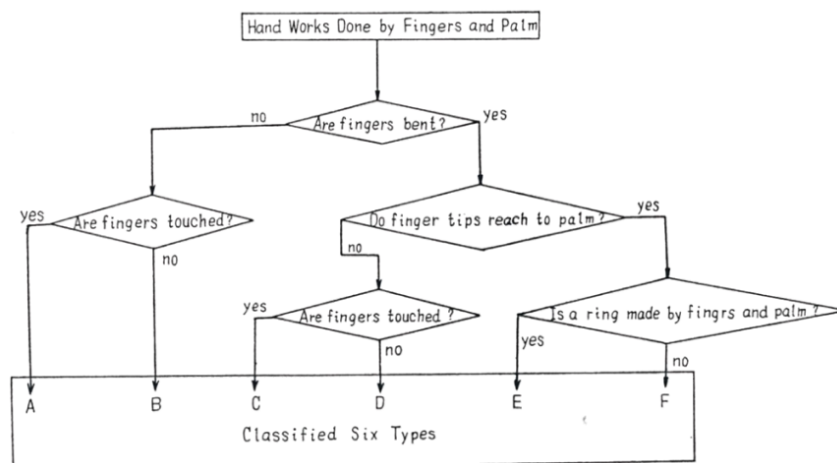
#### 指の状態について

指の状態の分析については主にロボットの手の製作の見地から手の作業を考察した Yamashita and Mori1963:65-67 を参考にした。Yamashita らは指の状態にかんする 4 つの分析項目一指は曲がっているか(Are fingers bent?)、指先は手掌に接してい

<sup>16</sup> 人によっては重要なのは指による動作か、手による動作かという指か手かの対立であり指の本数まで設定する必要はないと考えるかもしれない。だが“掐”のように一般に二指で行われる動作を表す動詞もある(“掐”は二指を用いる場合のほかにも爪を用いる場合もある)。本稿が類義語研究にとどまらず手に関わる中国語動作動詞の意味体系の明らかにすることを目的とするならば将来的にはそれらの動作動詞全体を考察しなければならず、そのためには指の本数の分析項目も必要であると考え分析項目として設定する。

るか(Do finger tips reach to palm?)、指と手掌は輪を形成するか(Is a ring made by fingers and palm?)<sup>17</sup>、隣り合う指は互いに接しているか(Are fingers touched?)—への答えの組み合わせによって手の作業を六種類に分類した。

図 7 Classification of hand works (Yamashita and Mori1963:65.Fig2)



だがこの方法では指と手掌で行う動作は分類できるが一指など手掌の関与がない動作は分類できない。よって本稿では Yamashita and Mori を参考にしつつもこの分類方法はとらずに上述のように指の本数を設定し、さらに指の状態についての分析項目を個別に設定する。

指の状態を決める手の関節運動には伸展・屈曲、内転・外転、母指の対立の3つがある。Yamashita and Mori の分析項目のうち前者3つ「指は曲がっているか」、「指先は手掌に接しているか」、「指と手掌は輪を形成するか」は指の屈伸に関する項目であり、後者1つ「隣り合う指は互いに接しているか」は指の内外転に関する項目である。

まず指の屈伸について言うと指が屈曲して手掌に接している場合、指と手掌が輪を形成するかどうかはそれほど重要ではないと判断した。よって指の屈伸について「指と手掌は輪を形成するか」の分析項目はもうけず「指は伸展しているか<sup>18</sup>」、「指先は

<sup>17</sup> 指と手掌が輪を形成しない場合手はこぶしを握り塊の状態となる。

<sup>18</sup> 「指は伸展しているか」は Yamashita らの「指は曲がっているか」を逆の角度から

手掌に接しているか<sup>19)</sup>」の2つの分析項目をもうけることにする<sup>20)</sup>。

図 8 指の屈伸の状態(左図:指が伸展している状態、中間図:指は屈曲し、かつ指先が手掌に接していない状態、右図:指は屈曲し、かつ指先が手掌に接している状態)



指は伸展している(当然、指先は手掌に接していない)場合は 10、指は屈曲しかつ手掌に接している場合は 01、指は屈曲しかつ手掌に接していない場合は 00 と表される。指は伸展してかつ指先が手掌に接している状態はありえないので 11 の組み合わせは存在しない。

次に指の内転・外転についてである。Yamashita and Mori は内外転について「隣り合う指は互いに接しているか」という分析項目を設定している。これは指は内転しているかということを示すと考えられる。鎌倉 1989:79 では手の静的な使用形態のう

---

捉えたものだが分析の都合上この表現を用いることにする。なお指がやや屈曲しているように見える場合でも手全体が形として平面をなしていると判断できる場合は指は伸展していると判定した。

<sup>19)</sup> 目測で中手指節関節(metacarpophalangeal joint)が屈曲し、かつ近位指節間関節(proximal interphalangeal joint)が 90 度以上屈曲していると判定した場合、指先は手掌に接しているとする(日本整形外科学会身体障害委員会等 1974:130-131 表Ⅲ「手指計測」参考)。

<sup>20)</sup> なお中司 2014:45-46 では指の屈伸について Yamashita and Mori の屈伸に関する 3つの分析項目に従い、「指は曲がっていない」、「指は曲がっており手掌には接していない」、「指は曲がっており手掌に接している、かつ指と手掌は輪を形成する」、「指は曲がっており手掌に接している、かつ指と手掌は輪を形成しない」の 4 種類に分類している。本稿では上述の通り「指と手掌は輪を形成するか」の分析項目は必要ないと判断したためこれについては設けなかった。また分析項目に弁別特徴としての意味を際立たせるため「指は曲がっており手掌には接していない」のような組み合わせではなく、「指は伸展しているか」と「指先は手掌に接するか」を分析項目として個別に設定することにする。

ちの非把握<sup>21</sup>の動作について内転優位と外転優位の項目を設定している。鎌倉は内転優位・外転優位は写真をもとに判定しているが、隣り合う指と指の間にやや空間が認められる場合でも明らかに外転である場合以外は内転優位と判定していると考えられる。だが実際には指が内転も外転もしていないニュートラルな場合もある。

図 9 指の内外転の状態(左図:内転している状態、中間図:外転している状態、右図:内転も外転もしていないニュートラルな状態)



よって本稿では指の内転・外転について「内転しているか」、「外転しているか」という 2 つの分析項目をもうける。内転している状態は 10、外転している状態は 01、内転も外転もしていないニュートラルな状態は 00 と表される<sup>22</sup>。

手の関節運動の残りの 1 つ、母指の対立については Yamashita and Mori(図 7)は項目を立てていない。だが動作動詞をそれが表すすべての動作に則して考察しようとするならば母指の対立についても分析する必要がある。よって本稿では母指の対立について、「母指は対立するか」の分析項目を設定する。母指が対立する場合は 1、母指が対立しない場合は 0 と表される。

<sup>21</sup> 鎌倉 1989:78 によると非把握とは把持(把握)以外の手の静的な使われ方のことを言う。把持(把握)とは「物体を片手で把えて空中に維持することができ(つまり、手を振り回したとしても物は落ちない)、かつその間に手の接触部位が変わらない状態」のことを指すと鎌倉 1989:56 は述べている。

<sup>22</sup> 中司 2014:46 では内転・外転についてどちらが優位かによって内転優位、外転優位、その他の 3 つに分類した。その他は「指 1 本による動作など内転とも外転とも無関係であるものを表す」としていた(本稿で言う内転でも外転でもないニュートラルな状態とは別の問題)。しかし一指による動作でも中指の長軸を基準としてそこに指が近づいているか、逆にそこから遠ざかっているかを判定することはでき、それはすなわち内転しているか外転しているかを判定することである。よって本稿では中司 2014 の「その他」に該当するものは設定せず、一指による動作など結果的には内外転が問題とならない場合を含めたすべての動作において内転、外転、内転でも外転でもないニュートラルな状態のいずれかを判定することにする。



## 爪の関与について

物体をひっかく動作や削る動作では多くの場合爪が関与する。本稿では爪について「爪は関与するか」という分析項目を設定する<sup>23</sup>。爪が関与する場合は 1、関与しない場合は 0 と表される。

## 手掌の向きについて

神田・中 1991:32-33 は掌の方向を上、下、右、左、前、後の 6 つに分類している。本稿では上、下、前、後について神田・中に従う。上、下は重力にたいしての方向である(図 10)。前、後は自分から見た場合の方向で、「前」とは前方向に手掌が向いている状態(手背が自分のほうに向いている状態)であり、「後」は後方に手掌が向いている状態(手掌が自分のほうに向いている状態)である(図 12)。神田・中の設定する右と左は手掌が横を向いている場合であるが、本稿では右、左の区別はそれほど重要ではないと判断した。むしろ手掌が横向きの場合、内を向いているか、それとも外を向いているかが重要であると考え。「内」とは手掌が横向きで手掌が内を向いている状態(手背が外を向いている状態)を指す。「外」とは手掌が横向きで手掌が外を向いている状態(手背が内を向いている状態)を指す(図 11)。

よって本稿では手掌の向きについて「手掌は上を向いているか」、「手掌は下を向いているか」、「手掌は内を向いているか」、「手掌は外を向いているか」、「手掌は前を向いているか」、「手掌は後ろを向いているか」の 6 つの分析項目を設ける。手掌が上を向いている場合は 100000、手掌が下を向いている場合は 010000、手掌が内を向いている場合は 001000、手掌が外を向いている場合は 000100、手掌が前を向いている場合は 000010、手掌が後を向いている場合は 000001 と表される。指の本数と同様、手掌の向きについては 1 つの分析項目の答えのみが YES でその他はすべて NO となる。つまり手掌の向きが上、かつ下といったような動作はありえず 110000 という組み合わせは存在しない。

---

<sup>23</sup> 日常の動作では爪による動作もあるため爪についても分析項目として設定した。なお本稿では爪が関与する動作を表すことが予想される動詞は取り扱わないが将来的には中国語動作動詞の意味体系を明らかにすることが目的である。そのためには手に関わるいかなる動作も分析できるように分析項目を設定する必要があると考え、爪についての分析項目も設定した。

図 10 手掌の向き(左図:上向き、右図:下向き)

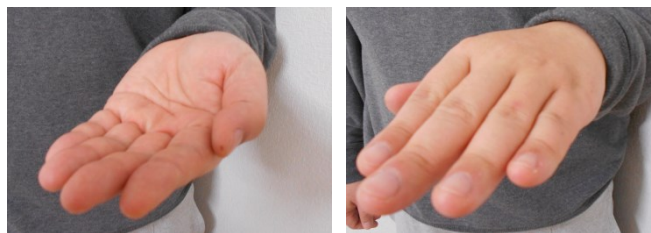


図 11 手掌の向き(左図および中間図:内向き、右図:外向き)

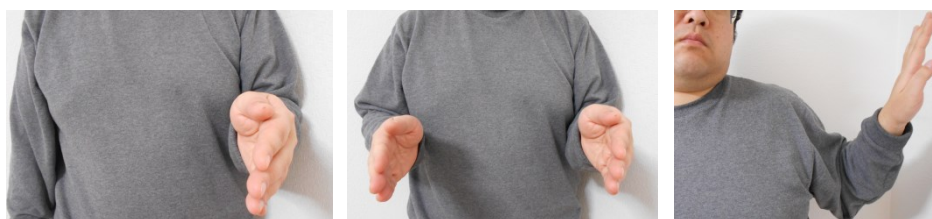


図 12 手掌の向き(左図:前向き、右図:後向き)



手掌の向きが 2 つ以上の方向に向いている(例えば内とも上とも判定できそうな)場合においてはそれぞれの方向から 45 度を基準としてどちらにより向いているか、つまりどちらが優位であるかを目測で判定した。

以上、本稿で設定する分析項目を説明した。なお両手動作で片手は手掌の向きが上、もう片手は手掌の向きが内のように、それぞれの手で手掌の向きや指の状態が異なる場合は各々の手について分析を行う。

このように手に関する動詞の動作について設定した分析項目にしたがって YES/NO(1/0)を調査することはすべての手の動きに即して動作動詞の動作を示すことを意味している。さらに各動詞における結果を総合して考察することではじめて手に関わる動作動詞の体系を明らかにできるだろう。

## 分析者

分析は筆者 1 名がビデオを見ながら各動作が各々の分析項目にあてはまるかの判定を行った。

### 第3章 データ分析 1 手の静的使用に該当する中国語動作動詞

#### 3.1 手の静的使用に該当する中国語動作動詞について

本章では動作の際に指が(ほとんど)動かない手の静的使用に該当する動作を表す動詞を分析する。特に物体を保持する動作、および物体を押す動作を表す動詞を取り上げる。

保持する動作というと手のうちに物体を収めた動作を想起するかもしれないが、本稿でいう保持する動作というのは物体を手に行っている動作一般を指す。手のうちに物体を収めた動作のほか、手掌に物体を載せているような動作をも含む。保持する動作を表す中国語動作動詞として“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”、“提”、“拎”などが挙げられるが、本章ではそのうちの“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”を分析対象とする<sup>1</sup>。

押す動作は物体に対して圧力をかける動作を指す。押す動作を表す中国語動作動詞として“按、摁、压、推”が挙げられ、これを取り上げる<sup>2</sup>。

#### 3.2 「保持する」動作を表す中国語動作動詞

以下では保持する動作を表す動詞“托、捧、端、握、攥”を分析、考察する。はじめに“托、捧、端、握、攥”についての先行研究の記述を確認する。

##### 3.2.1 “托、捧、端、握、攥”の先行研究における記述

###### 3.2.1.1 “托”について

まず“托”についての辞書等の記述をみていく。

《现代汉语词典第6版》(以下《现汉》とする)：托 1①<sup>3</sup>手掌或其他东西向上承受(物体)：两手托着下巴/茶盘托着茶杯和茶壶。

---

<sup>1</sup> “攥”は常用動詞ではないが“握”と比較した場合興味深い結果が見られるためこれについても取り上げる。

<sup>2</sup> “摁”は常用動詞ではないが“按”と比較した場合興味深い結果が見られるため取り上げる。また“压”は手の動作に限らないが手による動作も表わすため分析対象とする。

<sup>3</sup> 「托 1①」とは見出し語「托 1」の第一義であることを表す。

《现代汉语规范词典第3版》(以下《规范》とする)：托 1①用器物或手掌承受(物体)：手托着枪/用盘子托着几杯酒/托盘。

《新华字典第11版》(以下《新华》とする)：①用手掌向上承受着东西：托着枪。  
いずれの辞書の記述も似通っており、手掌もしくはその他の物で物体をうける動作であるとある。「何を用いて」うけるかに関しては《现汉》と《规范》は手掌もしくは物としており、《新华》は手掌としている。また《现汉》と《新华》では上向きにという記述がみられる。

日本で出版されている辞書をみってみる。

『東方中国語辞典』(以下『東方』とする)：托 1①(手のひら・盆に)載せる

『中日大辞典第3版』(以下『中日大』とする)：托 1①(手のひらや物で)下から支える、のせる

こちらも手掌や物で物体を下から支えるという記述ではほぼ同じである。

遠藤 1997 は道具(手の形態)、対象物(「持つ」対象の特徴)、動作(どのような動きをするか)に着目して動作動詞を分析する。“托”は「受け止める」という動作がもっとも重要で、以下に挙げる手の形態や方向は周辺的特徴とする。手の形態は指が伸びて手のひらが平たくなり指の関与は消極的であるという。辞書などでは手の向きは上向きとする記述が多いが、それは「日常の経験の中では、重力に抵抗して物を支える場合、手のひらが自然と上向きになることが多いから」(遠藤 1997:169)で、手の向きが横の場合もあることを指摘する。対象物は手で支えられる大きさで形状に対する制限が大きいという。

刘倩忠 2011:46-47 は“托”は物体を手掌の上で受け止める動作で手の力の方向は上向きで片手でも両手でも行われる動作であるという。また動作・行為の主体は人に限らずたとえば茶盆などの物体の場合もあると指摘する。

李葆嘉 2013:280 は“托”を“单手为主”の“承接类”に分類し、以下のように分析する。

托 [+動作] [+上肢] [±单手] [+手掌] [+向上] [+承受→物体]

片手動作が主であるが両手でも行われる動作であるとする。手掌を用いて物体を受け止める動作で手の力の方向は上向きであるといい、刘倩忠 2011 の記述と同様である。

### 3.2.1.2 “捧”について

次に“捧”について見ていく。中国で出版されている辞書では以下のように記述されている。

《现汉》：①用双手托：捧着花生米/双手捧住孩子的脸。

《规范》：①双手托着：捧着鲜花/捧一把土/捧腹大笑。

《新华》：①双手托着：手捧鲜花/捧着一个坛子。

いずれの辞書も両手で“托”する、もしくは“托”していると記述している。この記述をそのまま受け入れるならば、“托”と“捧”の違いは必ず両手で行う動作か否かということになる。

日本で出版されている辞書の記述を見てみよう。

『東方』：①両手で捧げ持つ：捧着她的小脸，亲了一下(彼女の顔を両手で支えて、ちょっとキスをした)<sup>4</sup>/捧起酒杯祝福(杯を両手で持ってお祝いする)。

『中日大』：①両手でささげるように持つ、両手ではさんで持つ：双手捧住孩子的脸(両手で子供の顔をぎゅっとはさんだ)/用手捧水喝(手で水をすくって飲む)/捧着肚子大笑(腹をかかえて大笑いする)。

『東方』、『中日大』はいずれも捧げ持つ、捧げるようにして持つと記述している点で共通する。筆者の語感によれば捧げ持つ場合手掌は上を向くと思われる。『中日大』は「両手ではさんで持つ」とも記述している。

大川・孟 1988 は“捧”は「両方の手で1つのくぼみを作り、それで物を受ける動作」を示すとし、手の形にも言及している。また“捧上一束花送给外宾”(花束をささげ持って外国からの賓客に贈る)の例文より、両手で物をささげ持つ動作も“捧”で表わし敬意をこめた動作になると指摘する。

刘倩忠 2011:46-47 は“捧”は“托”と同じく物体を手掌の上に載せる動作で手の力の方向は上向きであると述べる。ただし“捧”は両手で行う動作であると指摘する。

李葆嘉 2013:285 は“捧”を“双手协同动作”に分類する。

捧 [+動作] [+上肢] [+双手] [+〈各自〉向上] [+把持→物体] [+水平]

両手を用い、各々の手の力は上向きで、物体を水平に把持する動作であるという。

---

<sup>4</sup> 括弧( )内の日本語訳は原文ママ(以下同じ)。

また『中国語類義語辞典』(以下『類義語』とする)は「“捧”は両手の手のひらを上に向け、すくうような形で持つことである。また、恭しく両手で持つときにも使われる。位置は“端”よりやや胸元に近い。」と記述し、手の位置にも言及している。

### 3.2.1.3 “端”について

“端”について見ていく。中国で出版されている辞典では以下のような記述をしている。

《现汉》：端 2②平举着拿：端饭上菜/端出两碗茶来/把问题都端出来讨论讨论。

《规范》：端 3①平举着拿(东西)：把锅端下来/端着枪/端了一杯茶/把事情端出来，让大家评评理。

《新华》：③用手很平正地拿着：端碗/端茶。

いずれの辞書の記述もほぼ同じで物体を水平に持つ、もしくは持っていることであると言う。

日本で出版されている辞書の記述をしてみる。

『東方』：端 2②(両手または片手で物を水平にささげ)持つ、持ち運ぶ：端茶(お茶を運ぶ)/端盘子(料理を運ぶ)/太沉了，我端不动(重すぎて運べない)。

『東方』は、両手でも片手でも行われる動作であると述べる。

“端”が両手でも片手でもよいことについては大川・孟 1988 がすでに指摘している。大川等はさらに以下の例文で料理などをただ「持つ」ということでなく「運ぶ」という意味で用いられていることを述べる。

你帮我端菜。(料理を運ぶのを手伝いなさい)

『中日大』の記述をしてみる。

『中日大』：端 3①(手で)ささげ持つ：双手端起酒杯(杯を両手で持つ(酒をついてもらうときなど))/端茶盘子(お茶盆を持つ(持ち運ぶ))/端上来((料理などを)持ち運んで出す)/好好儿地端着别撒 sǎ 了(うまく持ってこぼさないようにしなさい)。

『中日大』は「(手で)ささげ持つ」とし、同辞書の“捧”の意味記述、「両手でささげるように持つ、両手ではさんで持つ」とそれほど違いは見受けられない。

刘倩忠 2011:46-47 は“端”の主な動作部位は指で、一般に指の力を用いて物体を

手のうちに固定する動作であると指摘する。主体は常に人であると述べる。

李葆嘉 2013:285 は“端”を“捧”と同じく“双手協同動作”とし以下のように分析する。

端 [+動作] [+上肢] [+双手] [+互向] [+把持→物体] [+水平]

李葆嘉は“端”を両手で行う動作である述べ、『東方』の両手もしくは片手という指摘とは異なる。また両手の力の方向を [+互向] としており、これは両手の手の力は互いに向かい合ってはたらくことを表すと考えられる。

『類義語』は「“端”は両手または片手で、横あるいは下から水平に保ちつつ、胸の前で持つことである。」と述べる。「横あるいは下から」という記述は李葆嘉 2015 の [+互向] (両手の手の力は互いに向かい合ってはたらく) という分析とはやや異なる。また「胸の前で持つ」のように手の位置についても言及している。

なお劉麗 1988:36 は“托、捧、端”はいずれも「手で下から対象物をささえもつ」意味で用いられるとし、3つの動詞が表す動作の様態を例文を通して詳細に分析している。両手動作か片手動作について、“捧”は必ず両手動作であるが“托”と“端”は両手か片手かは制約がないという。ただし“端”は両手で持つイメージが強いと指摘する。また対象物との接触部位およびその状態について“端”は手掌を丸めて主に指で対象物を持つのに対し、“托”と“捧”は指のみではなく手掌を用いて対象物を支持することを表すという。“托”は手掌を平らにして下から対象物を支え持つ動作であり、“捧”は手掌を丸め器の形にして対象物をすくうように持つ動作を表すと述べる。

#### 3.2.1.4 “握”について

“握”の記述をみていく。

《现汉》：①五指拳曲聚拢或用手指把东西固定在手里：握拳/握笔/握手。

《规范》：①拿；攥：紧握手中枪/握笔/握手。

《新华》：攥(zuàn)，手指弯曲合拢来拿：握手。

《现汉》は“五指拳曲聚拢或用手指把东西固定在手里”のように動作を比較的詳細に描写している。《规范》は“拿；攥”のように他の動詞で言い換えている。また《新



華》も“攥”で言い換え、さらに“手指弯曲合拢来拿”と説明を加えている。これらの記述から“握”は指を曲げて物体を持つ、もしくは物体を手の中におさめる動作であることが予想される。

日本で出版されている辞典では以下のように記述されている。

『東方』: ①握る、つかむ: 握锄头(鋤を持つ)/握手(握手する)/握拳(こぶしを握る)。

『中日大』: ①握る、握りしめる、つかむ: 掌握(手中におさめる)/握笔(筆を執る)。

『東方』、『中日大』いずれも対訳語を当てており「握る」、「つかむ」が共通する。ただし『東方』の例“握锄头”では「鋤を持つ」のように訳語には「持つ」が当てられている。日本語による訳語では“握”が表す意味、およびニュアンスが分かりにくい。

李葆嘉 2013:276 は“握”を“手指凸显动作”の“把持类”に分類し、以下のよう  
に分析する。

握 [+動作] [+上肢] [+单手] [+手指] [+聚拢] [+拳状] [+把持→(条形)物体]  
手はひとかたまりになり拳状で細長い物体を把握する動作であるという。

### 3.2.1.5 “攥”について

最後に“攥”についての記述をみていく。

《现汉》: 〈口〉 握: 攥紧拳头/手里攥着一把斧子。

《规范》: 〈口〉 紧握: 攥拳头/攥着一大把钱不撒手。

《新华》: 用手握住: 手里攥着一把斧子。

《现汉》は“握”、《规范》は“紧握”、《新华》は“用手握住”とし、いずれも“握”によって説明されている。《规范》の“紧握”からは“握”との違いとして力の関与があるように思われる。また《现汉》と《规范》は“攥”が口語であるとし文体について指摘する。

日本で出版された辞書の記述をしてみる。

『東方』: 〈口〉 握る、握り締める: 攥紧拳头(拳をぎゅっと握る)/紧张得手心都攥出汗来了(緊張で手に汗を握る)/一把攥住了这孩子的手,叫他坐下(その子の手をさっと握って座らせた)/毛巾拧得真干,一滴水也攥不出来(タオルはきつくしぼってあり、握っても1滴の水も出てこない)/手腕子给人家攥着,我怎敢不听他的(手首

をつかまれているは、彼の言うことを聞かないわけにはいかない)。

『中日大』:〈口〉つかむ、握る:攥着不撒 sā手(つかんで(手を)放さない)/攥住(つかみとめる、つかまえる)/手里攥着一把汗(手に汗を握る:多く心配・不安を表す)/一把死攥住他的手(紅 77)(彼の手をぐっとしっかりつかんだ)/攥拳打人(げんこつを握って(握りこぶしで)人を打つ)/把菠菜攥干(ほうれん草をぐっと握って水気をきる)。

これらの辞書でも“攥”は口語であるとしている。「握る」、「握り締める」、「つかむ」などの対訳語が当てられており“攥”がどのような動作を表すのかその詳細については不明である。

李葆嘉 2013:276 は“攥”を“握”と同じく“手指凸显动作”の“把持类”に分類し、以下のように分析する。

攥 [+動作] [+上肢] [+单手] [+手指] [+聚拢] [+拳状] [+把持→(条形 V 块形)物体]

手はひとかたまりになり拳状で物体を把握する動作であるという。ほぼ“握”と同じ分析だがとりうる対象物が異なる。“握”の対象物は細長い物体であったが“攥”は細長い物体のほかに塊状の物体も対象物として取るとしている。

遠藤 1997 は“拿”系の動詞<sup>5</sup>の分析において“握”と“攥”を取り上げる。“握”と“攥”は手の形態が重要で指どうしは密着して拳状となり、対象物を保持する静的な動作であると述べる。対象物も基本的には同じで、物の一部分でも全体でもよく手のうちに収まりやすい物であるという。ただし“握”は“攥”よりも対象物が限定され、その理由として“握”は形態素の自由度が失われて固定した環境の中でしか使われないことを指摘している。

プロジェクト D2000 は動詞の意味を認知的にとらえようとする立場であり、動詞が表す具体的な動作をできるだけ詳細に描写しようとする本稿とは立場がやや異なる。だが動詞が表す基本的な動作も詳細に描写しており参照に値する。“握”と“攥”の基本的な動作を以下のように描写している。

「手全体(てのひら・五指)を使い、親指と対向する四指を円筒状に内側に折り曲

---

<sup>5</sup> 遠藤 1997:166 は“拿、揪、握、抓、攥、提”を“拿”系の動詞としている。

げて、ものを保持する動作。その時、親指を除く四指はくっついている状態が普通である。」(プロジェクト D2000:42、45)

つまり両者の基本的な動作は同じで見かけ上の手の形は変わらず、対象物を保持する動作であると述べる。両者の相違点については取りうる対象物について指摘する。“握”の対象物は道具でその一部分が手中にあればよし、円筒状で周囲を手でおおうことができる程度の太さのものであるという。一方、“攥”の対象物は手中に収まるくらいのものであることを挙げる。そしてプロジェクト D は“握”が対象物の一部分を保持することから全体を制御するという意味展開を見せること、“攥”は物体の保持を表すのみでしっかり保持することが重要であることを指摘する。また“握”には加圧性はないが“攥”にはあるという。

以上、先行研究では両手の協調の有無、手の状態、手の方向、手の位置、加圧性の有無、対象物、文体の差異などが指摘されている。以下、各々の動詞について実際にインフォーマントがどのような動作を行ったか詳細を見ていこう。本稿では動作そのものに着目するため対象物および文体の問題については副次的に取り扱う。

### 3.2.2 動詞別の結果と考察

インフォーマントが行った各動作の分析結果は章末の表 2 のように表される。同じく章末の表 3 は表 2 をまとめたもので、インフォーマントが行った動作の各項目の合計数、およびパーセンテージを示したものである。たとえば表 3 の両手の欄をみると“托”は 11(57.9%)となっている。これは“托”についてインフォーマントが行った全動作 19 例のうち、57.9%にあたる 11 例の動作が両手で行われたことを示す。動作が両手で行われた場合のうち各々の手で指の状態や手掌の向きが異なる場合は、表 3 における動作数はそれぞれの手を 0.5 ポイントとし、動作 1 例で 1 ポイントとなるようにした。

#### 3.2.2.1 “托”の結果と考察

##### “托”の結果

10 名のインフォーマントが“托”について行った動作の合計数は 19 例であった。

“托”のすべての動作において指の動きは認められなかった。“托”が表す動作は手の静的使用に該当することを改めて示している。手以外の身体部位の協調についてはほぼすべての動作でその他の身体部位の動きは確認されなかった<sup>6</sup>。“托”で多く行われたのは五指を伸展させ手掌が上向きの状態で物体を支持する動作であった。以下、分析結果の詳細を見ていく。

“托”は全動作 19 例中両手動作が 11 例、片手動作が 8 例で、片手動作と両手動作の数の差は大きくない。これは李葆賈 2013:280 による片手でも両手でも行われる動作であるという記述と一致する結果である。両手動作時の両手の関係は非接触が 9 例、面的接触が 2 例、線的接触はない。基本的に非接触の状態である。

五指による動作、つまり手による動作が 18 例、二指による動作が 1 例である。“托”はほぼ常に手によって行われる動作である。

指の状態のうち指の屈伸については“托”は指が伸展している状態が 16 例、指が屈曲して手掌に接触しない状態が 3 例であった。指が屈曲して手掌に接触する状態はなかった。つまり“托”は指は基本的には伸展していると言える。指の内外転については内転している状態が 12 例、外転している状態が 4 例、内転も外転していないニュートラルな状態が 3 例であった。内転している状態が多いがそれ以外の状態での動作も少数ある。母指の対立についてはすべての動作で母指の対立は見られなかった。

爪の関与はすべての動作で確認されなかった。

手掌の向きは上向きが 15.5 例、内向きが 1.5 例、後向きが 2 例であった。下向き、外向き、前向きはなかった。つまり“托”は、手掌はほぼ常に上を向いていることになる。

### “托”の考察

“托”は動作時指は動かず、また手以外の身体部位の動きも確認されなかった。つまり状態的な動作であると言えよう。具体的には“托”は手掌で物体を支持している

---

<sup>6</sup> ただし「托 C101」や「托 C704」の動作では肩関節および肘関節といった腕の動きが見られた。いずれも腕を上挙げる動きである。具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言は“托起来”(托 C101)、“比如说你上火车要往行李架上放东西,把包托上去。”(托 C704)で、方向補語“~起来”や“~上去”がついている。よって上方向の腕の動きは“托”がもともと動詞として持つ方向ではないと考えられ、“托”は身体部位の動きはないと判断した。

状態を表すと考えられる。ただし“托”は手のみならず、腕の力も関与していることはいうまでもない。

動作の際は片手が用いられることも両手が用いられることもある。両手動作時の両手の関係は非接触であることが多い。片手では持ちにくい大きめの物体や重量のある物体を支持する場合に両手を用いると考えられる。

図 13 両手動作(左図：托 C101、中間図：托 C201、右図：托 C704)<sup>7</sup>



図 14 片手動作(左図：托 C301、中間図、右図ともに托 C601)



図 13 両手動作の中間図(托 C201)についてインフォーマントは“手托一本书。”、“托着小孩儿，托着婴儿”と発言している。また図 13 両手動作の右図(托 C704)について“比如说，你上火车要往行李架上放东西，把包托上去。”と発言している。その他のインフォーマントの発言も参考にすれば両手動作時の対象物は子ども、大きい皿、カバン、荷物である。一方、図 14 片手動作の左図(托 C301)についてインフォーマントは“托着一个碗。”、“托着一个小的雕塑。”と発言している。また図 14 片手動作時の中間図、および右図(托 C601)についてインフォーマントは“托个托盘。”と発言している。片手動作についてのその他のインフォーマントの発言も参考にすれば片手動作時の対象物はお盆、碗、皿、小さい彫刻である。また、片手動作時、両手動作時

<sup>7</sup> 肖像権の関係によりモザイク処置をほどこした図もある。

に共通する対象物として本、人の顎(“托下巴”)が挙げられた。このことから両手動作時の対象物は片手動作時の対象物に比べ大きめ、かつ重めの物体であり、対象物の大小や重量が両手の協調の有無に関わると考えられる<sup>8</sup>。

動作時に用いられる身体部位についてさらに細かく見ていこう。“托”については常に五指を伸展させ手掌を用いる動作が行われた。これは物体を支持するためには手の面としての機能を発揮させる必要があるからだと考えられる。なお調査では、“托”の動作としてはやや特殊だと考えられる二指を用いる動作も行われた(図 15)。母指と示指を伸展させ、その間に顎をのせて顎を支える動作である(“托着下巴”)。

図 15 二指による動作(托 C903)



“托”が表す動作では一般には手掌を用いるためこのような動作は手の使い方としてはやや特殊ではある。だがやはり手で物体を支持しており“托”の動作であると言える。

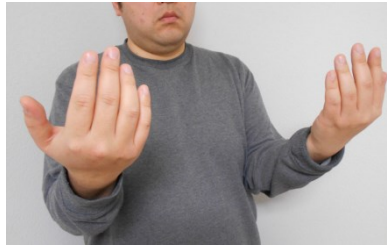
また腕全体でカバンを支持する動作も行われた(図 16)。主に物体を支持しているのは腕であり、手は添えられているにすぎない。

このように調査では二指を用いる動作や腕全体を用いる動作なども行われた。“托”は物体を支持する動作を表し動作において主な役割を担う作用点は基本的に手掌であるが、物体を支持できれば良く手掌以外の身体部位を用いる場合もあることが本調査によって明らかになった。

---

<sup>8</sup> なおインフォーマント C5 は両手動作(托 C502)において“力气大的可以啊，男孩子可以托起来。”、片手動作(托 C503)において“但女孩子一般是这样。”と発言している。強い力が必要な場合もあるが、その場合男性は片手で“托”できるが女性は(片手では難しいので)両手で“托”すると述べており、この発言からも力が必要な動作では両手を用いることが分かる。

図 16 腕による動作(托 C801)<sup>9</sup>



また本調査では“托”は手掌が上向きである傾向が非常に強い。遠藤 1997:169 は辞書などで手掌の向きが上向きとする記述が多いことに関し、「日常の経験の中では、重力に抵抗して物を支える場合、手のひらが自然と上向きになることが多いから」と述べている。“托”で手掌の向きが上である傾向が強い理由について筆者も遠藤に同意する。遠藤は“用手托住腰”のように手を自分の腰に当てる動作では手の方向が横であり“托”は手の方向は相対的ではないかと指摘する。実際、本調査においても以下の図 17 のように、手掌の向きが上以外となる動作も行われた。

図 17 手掌が内向きの動作(托 C802)



この動作についてインフォーマントは“我在发愣的时候，我在想东西的时候，这样托着。”（ぼーっとしている時や、考えごとをしている時、このように“托”している）と発言しており、テーブルに肘をつき頬杖をついている状態である。この場合、両手の手掌は内を向き両側から頭を支えている。このように“托”においては物体を支持するという目的が達成されればよいいため手掌は上向き以外になる場合もあることが分かる。遠藤 1997:169 は“托”では、「受け止める」という意味特徴が重要で「手の形

---

<sup>9</sup> インフォーマント C8 の図は肖像権の関係で用いることができないため、C8 の図については後日別の人に同じ動作を行ってもらい撮影した図を載せる(以下同じ)。

態」や「方向」(本稿でいうところの指の状態や手掌の向きにあたると考えられる)は周辺的特徴であると述べる。確かに遠藤の言う「受け止める」、つまり物体の支持という動作の目的が重要である点は筆者も同意する。上で述べたように実際インフォーマントの動作は手掌が上以外の方向を見せることもあるためこれらを「周辺的特徴」と呼ぶことも可能かもしれない。しかし本調査によれば手掌が上以外の方向を見せる動作は少なく例外的である。むしろインフォーマントが行った動作のほとんどは指が伸展し手掌が上向きの状態であり、それらは周辺的特徴とは言い難いほど強い傾向を見せた。

以上の考察をまとめると、本調査では“托”について五指を伸展させて手掌を上に向け物体を支持している動作が多く行われこれが典型動作であると考えられる。このような動作は辞書等の記述に一致する。指が伸展しているのは手掌の面としての機能を発揮させるためであると言えよう。また本調査では手掌を用いる動作のほか、ごく少数ではあるが二指による動作や腕全体による動作も行われた。動作において主な役割を担う作用点は手掌以外の場合もあることが明らかになった。また手掌の向きは上である傾向が非常に強いが上以外の動作も少数行われた。おおよそ物体を支持することが目的であるため動作において主な役割を担う作用点は手掌以外の場合もあり、手掌の向きは上以外になることも確かにありえる。しかし調査で行われたのはほぼ常に五指を伸展させ手掌が上を向いている状態で物体を支持する動作であった。したがって母語話者が“托”について持つ動作イメージにはこのような動作をするものだという強い傾向が見られることが明らかになった。

### 3.2.2.2 “捧”の結果と考察

#### “捧”の結果

10名のインフォーマントが“捧”について行った動作の合計数は22例であった。“捧”のすべての動作において指の動きは認められなかった。“捧”が表す動作は手の静的使用に該当すると言える。手以外の身体部位の協調についてはほぼすべての動



作でその他の身体部位の動きは確認されなかった<sup>10</sup>。“捧”で多く行われたのは両手の五指を屈曲させ指先は手掌に接触しない状態で手掌は上向きもしくは内向きの状態となり、物体を保持する動作であった。以下、分析結果の詳細を見ていく。

“捧”は全動作 22 例中すべてが両手動作で常に両手で行われる動作である。これは先行研究の記述に一致する。両手動作時の両手の関係は非接触が 11 例、線的接触が 8 例、面的接触が 3 例であった。非接触がやや多いが線的接触、面的接触もある。

指の本数についてはすべて五指による動作で、“捧”は指ではなく手全体を用いて行われる動作である。

指の状態のうち指の屈伸については“捧”は、指が伸展している状態が 3 例、指が屈曲して指先が手掌に接触しない状態が 18 例、指が屈曲して指先が手掌に接触する状態が 1 例であった。この結果“捧”は基本的に指が屈曲して指先が手掌に接触しない状態であると言える。また内転している状態が 10 例、外転している状態が 6 例、内転も外転していないニュートラルな状態が 6 例であり、“托”と同じく内転している状態が多いもののそれ以外の状態も確認される。母指の対立については全動作 22 例中 6 例で母指が他指に対立し、16 例では対立しなかった。つまり母指は他指に対立することもあるが対立しないことが多い。

爪の関与はすべての動作で確認されなかった。

“捧”は手掌の向きは上向きが 13 例、内向きが 7 例、後向きが 2 例であった。また下向き、外向き、前向きはない。この結果“捧”は“托”と同じく手掌が上を向いている場合が多いが内を向いている場合も一定数あることになる。

### “捧”の考察

“捧”が表す動作では指は動かず、また手以外の身体部位の動きも確認されなかったことから状態的な動作であると言えよう。具体的にはすべての動作が両手で行われ、常に両手を用いる動作である。これは辞書等の記述に一致する。

---

<sup>10</sup> ただし「捧 C702」や「捧 C1001」の動作では肩関節および肘関節といった腕の動きが見られた。いずれも腕を上にする動きである。具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言は“用手捧一捧水。用手作为容器把它捧起来。”(捧 C702)、“比如有很多糖。我就捧起来一些糖。”(捧 C1001)で、いずれも方向補語“起来”がついている。よって上方向の腕の動きは“捧”の動詞が本来持つ方向ではないと考えられ“捧”自体に身体部位の動きはないと判断した。

両手の五指は基本的に屈曲して指先は手掌に接触しない状態で物体を保持している状態となっている。指が伸展している場合も稀にあるが指が屈曲し手掌に接触する場合はほぼない。調査では手掌を上に向けた状態で物体を支持する動作が比較的多く行われた。“捧”が手掌が上向きの動作を表すことは『類義語』が指摘しており、本調査結果はそれを裏付ける。

図 18 左図「捧 C401」は両手の指を屈曲させて手掌で 1 つのくぼみを形成している。インフォーマントの発言によれば水を持っている、もしくは本を手をしている状態である(“捧着水/捧着书来看书。”)。

図 18 手掌を上に向け物体を支持している動作(左図：捧 C401、右図：捧 C902)



このような動作は大川・孟 1988 も指摘する。また図 18 右図「捧 C902」はやはり両手の指を屈曲させ、手と手は非接触の状態で物体を支持している状態である。インフォーマントは“捧”は普通貴重な物体や壊れやすい物体、たとえばガラスの杯などを対象物とすると述べ、また身内の者が亡くなった時に骨壺の類を持っている動作である旨の発言をしている(“捧的话，一般是贵重的东西，容易碎的东西，玻璃杯什么的。或者是有人过世的时候，我就是这样捧骨灰盒。”)。これらはいずれも手掌で物体を支持する動作であり、手掌の面としての機能を発揮させる必要があるため母指は対立しない。

“捧”が表す動作の手掌の向きについて『類義語』などの先行研究では明示的には上向き以外を指摘していない。なお『中日大』は“捧”を「両手ではさんで持つ」と記述しているが手掌の向きについては明記していない。しかし本調査では手掌が上を向いて物体を支持する動作のほかに両手の手掌が内を向いて手と手が向かい合い物体を挟み持つ動作も一定数行われた。

図 19 手掌を内に向け物体を挟み持つ動作(左図：捧 C202、右図：捧 C601)

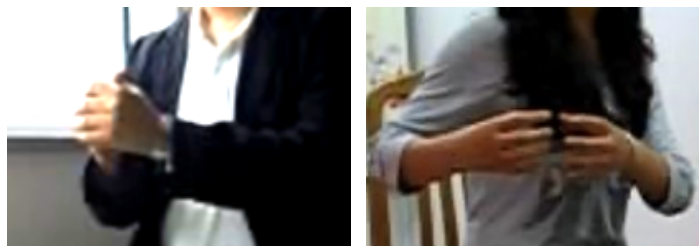


図 19 左図「捧 C202」は手に線香の束を持っている動作を表す(“手捧一束香”)。また図 19 右図「捧 C601」は両手で花束を持っている動作やトロフィーを持っている動作を表している(“捧一束鲜花。捧个奖杯。”)。上述した上向きの手掌で物体を支持する動作とは異なり、これらの物体を挟み持つ動作では母指対立が確認される動作もあった。

このように“捧”には両手の手掌が内を向いて手と手が向かい合い物体をはさみ持つ動作も表わすことが確認される。ただ典型動作はやはり最も多く行われた手掌が上向きで物体を支持している動作であると考えられる。

“捧”の動作における両手の関係を見ていこう。本調査では手と手は離れ非接触での状態での動作がやや多く行われた。両手が非接触となる場合対象物が大きいことなどの理由が想定される。以下に示す図 20 は手が非接触の状態での動作である。

図 20 両手が非接触の状態での動作(捧 C505)



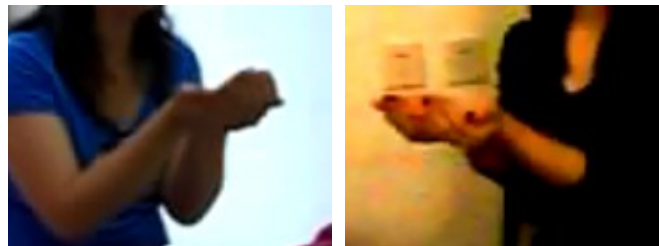
インフォーマントによると尊敬する人にもものを献上する動作を表し、たとえば「ハタ」<sup>11</sup>のように細長い物体を捧げる動作であると言う(“献给比较尊敬的人，比如捧着一块

<sup>11</sup> 「ハタ」(“哈达”)とはチベット族やモンゴル族が尊敬のしるしとして人に贈る布である。

什么东西这样捧。”)。また上述した図 19 右図「捧 C601」も花束やトロフィーなど比較的大きな物体を対象物とする動作である。このことから対象物が大きい場合などでは両手は非接触となると言えよう。

また本調査では両手が線的接触の状態での動作も比較的多く見られた。図 21 左図「捧 C701」は両手で水をすくいあげる動作を表している。手と手が接触した状態で指を屈曲させ、手を容器として用いている(“用手捧一捧水。用手作为容器把它捧起来。”)。また図 21 右図「捧 C1001」は複数のアメをすくいあげる動作や本を持っている状態を表している(“比如有很多糖。我就捧起来一些糖。”、“捧着一本书。”)。

図 21 両手が線的接触の状態での動作(左図：捧 C701、右図：捧 C1001)



水や複数のアメ、ピーナッツなど液体や複数の小さい物体をこぼれないように保持しようとする場合両手は線的に接触し、また指は内転して指と指の間にすきまがない状態となる。本を手をしている動作では比較的小さな本であることが予想され、対象物が小さい場合も両手は線的接触になると考えられる。

さらに本調査では少数ではあるが面的接触の状態の動作も見られた。

図 22 両手が面的接触の状態での動作(捧 C301)

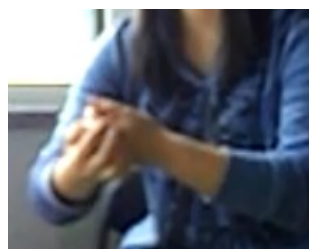


図 22「捧 C301」はインフォーマントによると花を持っている動作を表す(“捧着花”)。

ただし面的接触の用例は3例と少ないためどのような場合に面的接触の状態の動作が行われるかは現時点では判断することはできない。

“捧”が表す動作では両手の関係は面的接触の場合もあるが非接触、および線的接触の場合が一般的である。対象物が比較的大きい場合は両手は非接触となり、対象物が比較的小さい場合や手からこぼれ落ちやすい物体(水や複数のアメなど)の場合は線的接触となる。おおよそ両手を用いて物体を保持することができれば両手の関係については問わないと言えよう。

なお動作時の手の位置について『類義語』は“端”は胸の前にあり“捧”は“端”よりやや胸元に近いと記述する。だが本調査で行われた“捧”と“端”が表す動作における手の位置はともに基本的に胸の前で明確な違いは確認されなかった。

大川・孟 1988 は“捧上一束花送给外宾”(花束をささげ持って外国からの賓客に贈る)の例を挙げ、両手で物をささげ持つ場合敬意をこめた動作になると指摘する。また『類義語』も“捧”は恭しく両手で持つ動作を表すと述べる。本調査のインフォーマントからも“捧”は尊敬する人に物を献上する動作であるとか、貴重な物を両手で持つ動作であるといった発言が見られた。

献给比较尊敬的人，比如捧着一条什么东西这样捧。(捧 C504/捧 C505)

就是需要用两只手，表示它很珍贵，很珍惜它。(捧 C701/捧 C702)

捧的话，一般是贵重的东西，容易碎的东西，玻璃杯什么的。或者是有亲人过世的时候，我就是这样捧骨灰盒。(捧 C902)

《说文解字》には“捧”は“奉也”とある。原義としては“捧”は目下の者が目上の人に物を献上する動作を表したと考えられる。しかし本調査では敬意を表す動作以外の動作も見られた。たとえば上述した本を持っている動作やアメやピーナッツを手掌に持っている動作は敬意を表す動作であるとは考えにくい。またインフォーマント C3 は“捧”は原義としては目上の人に恭しく物を差し上げる動作を指したが、現在では両手で物体を持っていれば“捧”という発言している(“现在的捧一般都是两只手拿都可以叫捧。但是这个捧的话，不是在以前就是特别恭敬地那样呈着嘛。”)。このように現代ではおおよそ両手で物体を保持する動作であれば“捧”で言い表され、敬意を表す場合も敬意とは関係ない場合もあると言えよう。これは“捧”がもともと持

っていた「敬意を表す」という目的が弱化し、「両手で持つ」という動作が優先されたと結果であると考えられる。

以上の考察をまとめると“捧”は両手を用い、指をやや屈曲させた状態で物体を保持している状態を表すと言える。“捧”の典型動作は手掌が上を向き物体を支持している動作であるが、手掌が内を向き手と手が向かいあい物体を挟み持つ動作も表す。両手の関係は非接触、線的接触、面的接触のいずれの場合もあり、おおよそ両手で物体を保持する動作であれば両手の関係は問わない。また“捧”はもともと敬意を表す動作であったが現代では両手で物体を保持していれば“捧”で言い表される。

### 3.2.2.3 “端”の結果と考察

#### “端”の結果

10名のインフォーマントが“端”について行った動作の合計数は19例であった。

“端”のすべての動作において指の動きは認められず“端”が表す動作は手の静的使用に該当すると言える。“端”で多く行われたのは両手を用いて皿、碗、水の入った容器などを持った状態を保持する動作であった。以下、分析結果の詳細を見ていく。

手以外の身体部位の協調についてはほぼすべての動作でその他の身体部位の動きは確認されなかった<sup>12</sup>。なお「端 C801」は立位での動作で物体を手にした状態で歩く動作であり、脚の協調が見られた。

“端”は全動作19例中両手動作が16例、片手動作が3例で、基本的に両手で行われる動作である。両手動作時の両手の関係は非接触が15例、線的接触が1例、面的接触0例であり、ほぼ常に両手は非接触の状態であると言える。

“端”は五指による動作、つまり手による動作が17.5例、三指による動作が1.5例で、ほぼ常に手による動作である。

指の状態のうち指の屈伸について“端”は指が伸展している状態が7例、指が屈曲して手掌に接触しない状態が5.5例、指が屈曲して手掌に接触する状態が6.5例であった。“端”は指の屈伸に関してはいずれの状態の場合もあることになる。指の内外

---

<sup>12</sup> 1例の動作では腕の動きが観察された(端 C902)。“端水”の動作で腕を前に伸ばして水の入った容器を人に差し出す動作であった。

転については内転している状態が 11.5 例、外転している状態が 3 例、ニュートラルな状態が 4.5 例であり、内転している状態が多いがそれ以外の状態での動作も行われた。指の対立については全動作 19 例中、4 例で母指が他指に対立し、15 例では対立しなかった。母指は他指に対立することもあるが対立しないことが多い。

爪の関与はすべての動作で確認されなかった。

“端”は手掌の向きは上向きが 10 例、内向きが 9 例である。前向き、下向き、外向き、後向きはない。“端”は手掌は上もしくは内を向いていると言える。

### “端”の考察

インフォーマントが発言した対象物はおおよそ皿、碗、水の入った容器などの類である。そのような物体を両手で保持する動作とは辞書の記述にあるように(こぼれないように)水平に持つことを目的とする動作だと言えよう。“端”は動作時指は動かず、また基本的に手以外の身体部位の動きも確認されなかったが、物体を保持した状態で歩く動作が 1 例行われた。これは大川・孟 1988 が指摘する料理などを「運ぶ」動作であると考えられる。

動作の際はほぼ常に五指、つまり手全体を用いる。なお調査では三指による動作が 1.5 例行われた。図 23 に示す「端 C401」は両手を用い、各々の手の母指、示指、中指で小さい茶器をはさみ持つ動作である。

図 23 三指による動作(端 C401)



このように対象物の大きさや形状によっては五指以外を用いる場合もあるが、基本的には“端”は五指、つまり手全体を用いる動作である。

両手の協調の有無については片手による動作も行われたが両手動作が多く行われた。大川・孟 1988、『東方』、『類義語』は“端”は両手でも片手でも行われる動作と

述べる。一方、劉麗 1988:38-39 は両手か片手かは制約がないが両手で持つイメージが強いと指摘する。また李葆嘉 2013:285 は両手で行う動作であるとしている。本調査は劉麗の指摘に一致する結果であった。“端”で両手動作が多く行われたのは“端”が物体を水平に保持することを目的とする動作を表すことによると考えられる。物体を水平に保持しようとする場合、五指を伸展させて手掌の上に載せるか(この場合は片手でも両手でも構わない)、もしくは両手を用いて両側から支えるのが一般的であろう。また両手動作時の両手の関係についてはほぼ常に非接触である(図 24)。

“端”において両手動作時両手がほぼ常に非接触であるのは対象物が皿など大きな物体や重量のある物体で片手では持ちにくいからでもあろうが、主な理由は物体を水平に保持するという目的を達成するためであろう。物体を水平に保持しようとするならば両手を接触させずに物体を離れた二点から支えるほうが安定性が増すことは想像に難くない<sup>13</sup>。

図 24 “端”の両手動作(左図：端 C102、中間図：端 C602、右図：端 C1001)



なお調査では片手動作も少数ではあるが行われている。片手動作は 3 例行われたがいずれの場合も五指を伸展させて手掌を上に向けた状態で物体を保持する動作である。この動作は“托”の典型動作とまったく同じである(図 25)。

本調査の結果、“端”において“托”とまったく同じ動作も行われたことは興味深い。なぜならば“端”が表す動作は指の状態が多様なのであることを示しているからである。

<sup>13</sup> もう 1 つの考えられる理由として“端”が料理を「運ぶ」意味を表す場合、皿の数量が多く片手では持ちきれないためにそれぞれの手に皿を保持して運ぶということが挙げられる。



図 25 “端”の片手動作(左図：端 C402、中間図：端 C702、右図：端 C901)



たとえば上述したように“托”が表す動作では基本的に指は伸展している。また“捧”が表す動作では基本的に指は屈曲し指先は手掌に接触しない。このように“托”と“捧”では指の屈伸について傾向が見られた。一方、“端”では、指が伸展している状態、指が屈曲して手掌に接触しない状態、指が屈曲して手掌に接触する状態がほぼ同数ある。

図 26 “端”が表す動作のバリエーション

上段左図は「端 C101」、上段中間図は「端 C201」、上段右図は「端 C301」、下段左図は「端 C501」、下段右図は「端 C601」である。



劉麗 1988:40 は“端”は手掌を丸めて主に指で対象物を持つ動作であると指摘する。刘倩忠 2011:46 は“端”の主な動作部位は指で、一般に指の力を用いて物体を手のうちに固定する動作であると述べている。いずれも指が動作において主な役割を果たす

としている。だが本調査で実際にインフォーマントが行った動作は指が屈曲して指が主な役割を果たす場合もあれば、指が伸展して手掌の面としての機能が発揮される状態で物体を支持する場合もある。母指対立についても母指は対立しない場合がやや多いが<sup>14</sup>対立する場合もある。また図 26「端 C101」のように片手の五指を伸展させてその手掌の上に対象物を載せ、もう片手を対象物に添え安定を図る動作も行われた。このように“端”が表す動作における手の使い方はさまざまである。本調査によって“端”が表す動作において指の状態は基本的にどのような状態でも良く、指が主な役割を果たすこともあれば手掌が主な役割を果たすこともあることが明らかになった。これは“端”では対象物を水平に保持するという目的が重要であり、水平に保持することができれば指の状態はそれほど問わない、つまり目的が優先された結果であると考えられる。

“端”の動作時、手掌は内もしくは上を向いている。これは『類義語』の指摘に一致する。“端”は指で物体を保持する場合、手掌で物体を保持する場合のいずれも成立する。“端”は基本的に両手動作であり指で物体を水平に保持しようとするならば、各々の手は自然と向かい合い手掌は内向きとなる。一方、手掌を用いて物体を水平に保持しようとするならば手掌は自然と上を向く。手掌を用いる場合は両手動作のほか上述のように片手動作も行われた。

また手は基本的に胸の前に位置している。これも『類義語』の指摘に一致する。本調査ではこのほかに手が肩のあたりに位置する動作も2例行われた(端 C702、端 C901)。このことから手は基本的に胸の前に位置するが、肩のあたりに位置する場合もあることが明らかになった。

以上の考察をまとめると、調査では“端”について皿、碗、水などが入った容器などの物体を水平に保持している動作が見られた。辞書では“端”は物体を水平に保持する動作であると記述されておりそれに一致する。基本的に両手を用いて行われる動作でこれは主に物体を水平に保持するという目的のためであると考えられる。両手動

---

<sup>14</sup> 指が伸展している場合、および指が屈曲して指先が手掌に接触している場合は手の構造上母指は対立しない。指が屈曲して指先に手掌に接触していない場合は母指は対立、非対立のいずれの可能性もある。“端”が表す動作では指の屈伸についてはいずれの場合もあるため母指が対立しない場合がやや多くなるのは当然と言えよう。

作時の両手の関係はほぼ常に非接触である。離れた二点から物体を支えることで安定性が増し水平に持つことが可能となる。また指の状態は多様であり、おおよそ物体を水平に保持することができれば指はどのような状態でも良いと考えられる。指を屈曲させて主に指で物体を持つ場合、指を伸展させて手掌で支える場合のいずれも存在することを本稿で新たに指摘した。なお五指を伸展させ手掌が上を向いた状態で物体を保持している動作は“托”の典型動作と同じであり、“端”と“托”が表す動作は部分的に重なることが本調査により明らかになった。手掌の向きについては“端”は両手を用いて物体を水平に保持することが多いことから指で持つ場合各々の手と手は向かい合い手掌は内向きとなる。また手掌を用いる場合は手掌は上を向く。手の位置は基本的に胸の前であるが、肩のあたりの場合もある。

#### 3.2.2.4 “握”の結果と考察

##### “握”の結果

10名のインフォーマントが“握”について行った動作の合計数は27例であった。

“握”のすべての動作は指は動かない、もしくはほとんど動かず、“握”が表す動作は手の静的使用に該当すると言える。“握”については片手の五指が屈曲して物体を手のうちに収めた状態を保つ動作が多く行われた。以下、分析結果の詳細を見ていく。

手以外の身体部位の協調についてはいずれの動作においてもその他の身体部位の顕著な動きは確認されなかった。手のみで遂行可能な動作であると言える。

両手の協調の有無については全動作27例中、両手動作が1例、片手動作が26例で、ほぼ常に片手で行われる動作である。これは李葆賈 2013:276による“握”は片手動作が主であるという指摘と一致する。両手動作1例の両手の関係は線的接触であった。

指の本数については五指による動作、つまり手による動作が25例、三指による動作が2例行われ、ほぼ常に手によって行われる動作であった。

指の状態のうち指の屈伸についてはすべての動作で指が屈曲しており、指が伸展している例はない。指先が手掌に接触するか否かについては指先が手掌に接触しない状態が15例、手掌に接触する状態が12例であった。指は常に屈曲するが指先が手掌に接触する場合も接触しない場合もあることになる。遠藤 1997:172-173、李葆賈

2013:276 では“握”は手は拳状であると記述されていたが拳状でない場合もあることが分かる。指の内外転については内転している状態が 22 例、内転も外転していないニュートラルな状態が 5 例、外転している状態はない。手の構造上指が屈曲して指先が手掌に接触する場合以外は指は内外転どちらの状態にもなり得る。しかし“握”では指先が手掌に接触しない場合であっても指が外転している場合は 1 例もなく、内転傾向が強いという結果であった。プロジェクト D2000:42 は“握”は親指を除く四指がくっついている状態が普通である、つまり一般的に指は内転していると記述しており、本調査の結果はそれに一致する。母指の対立については 11 例で対立し、16 例で対立しなかった。プロジェクト D2000 では普通四指は母指と対立すると記述されていたが、本調査により対立することもあるれば対立しないこともあることが明らかになった。なお指が屈曲して指先が手掌に接触する場合は手の構造上母指は他指に対立しない。一方、本調査によれば指が屈曲して指先が手掌に接触しない場合、つまり母指対立の可能性がありうる状況では多くの場合対立する。

爪の関与については“握”のすべての動作で爪の関与は見られなかった。

手掌の向きについては内向きが 16 例、上向きが 6 例、下向きが 3 例、外向きが 1 例、後向きが 1 例である。前向きはない。手掌は 1 つの向きに偏ってはいないが内を向いている場合がやや多い。

### “握”の考察

“握”が表す動作は、指が(ほとんど)動かず、また手以外の身体部位も動かないことから状態的であると言える。具体的には“握手”の動作がもっとも多く行われ、その他“握筆”、“握球”、“握球拍”、“握杯子”、“握住公共汽车上的杆子”などの動作が行われた。

動作が行われる身体部位についてはほぼ常に片手の五指を用いる動作である。ただし調査では三指による動作も 2 例行われた(握 C403、握 C503)。図 27 に示すように母指を他の二指に対立させ、いずれも“握筆”の動作が行われた。これより“握”はおおよそ指を屈曲させ、そのうちに物体を収めた状態を表すと考えられ、三指などの場合もあることが本調査により明らかになった。

図 27 三指による動作(握 C403)



指の状態についてさらに詳しく見ていこう。指の屈伸について指は常に屈曲している。指先が手掌に接触するか否かについてはどちらも存在している。

図 28 “握”の動作(左図：握 C101、右図：握 C302)

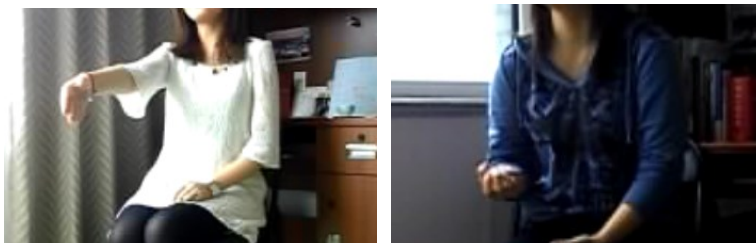


図 28 左図「握 C101」は指が屈曲し、指先には接触しない状態で“握手”の動作である。また図 28 右図「握 C302」は指が屈曲し指先は手掌に接触する状態で“握着一个球。”の動作である。つまり“握”という動作は指を屈曲させること、つまり伸展している状態ではないことが重要であり、動作の結果指先が手掌に接することはあるがかならず接するようにする意識のもとでの動作ではないと考えられる。この結果は日本語母語話者である筆者、ほか 2 名にとって意外であった。特に本調査では動作を行う際に物体を用いておらず、そのような環境下では“握”について指先が手掌に接している状態の動作のみが行われると想定していた。この想定には母語干渉の可能性が考えられる。なぜならば第 5 章で後述するように筆者ら日本語母語話者がイメージした日本語の「握る」の動作は常に指先が手掌に接している状態の動作であったからである。

指先が手掌に接するか否かは対象物の大きさや形状にもよるが、手によって物体にかけられる力が密接に関係すると考えられる。つまり指を屈曲させ指先を手掌に接す

るようにする意識の下での動作は一般に力を用いる動作であると考えられる。一方、特にそのような意識がなく結果的に手掌に接することも接しないこともある動作は力とは無関係であると考えられる。力とは無関係というのは力がないということではなく、力を用いる場合も力を用いない場合のいずれもありどちらかに偏らないニュートラルな状態を指す。なおプロジェクト D2000:45 が“握”は加圧性についてはニュートラルであると指摘している。本稿の主張はそれに矛盾しない<sup>15</sup>。

調査で行われた動作の中でもとりわけ筆者にとって意外であったのは以下の図 29 に示す動作である。

図 29 「握る」には対応しにくい“握”の動作(左図：握 C902、右図：握 C1003)



図 29 に示す動作ではいずれも母指以外の四指を屈曲させ、指先は手掌に接触せず手に物体を収めた状態であり母指は伸展している。図 29 左図「握 C902」は“握健身球。”の動作である。また図 29 右図「握 C1003」は“我手里握着一个鸡蛋。”の動作である。このような動作は日本語の「握る」には対応しにくいように感じられる。なぜならばこれらは動作時に力を用いておらず、一般に力を用いる動作と考えられる「握る」とは相いれないからである<sup>16</sup>。また「握る」が表す動作では一般に母指は関与すると考えられるがこれらの動作では母指は伸展してほとんど動作には関与しない。これらのことから“握”は動作時必ずしも指先を手掌に接するようにする意識のもとでの動作とは限らず、力についてはニュートラルな動作であると考えられる。

<sup>15</sup> プロジェクト D2000 と本稿は“握”は力についてニュートラルであるという結論は同じである。ただし彼らは“握”が表す動作を直接観察したわけではない。主にコーパス資料を通してコロケーションなどから“握”の加圧性についての考察から結論を導き出している。

<sup>16</sup> 「握る」については第 5 章で取り上げ“握”、“攥”と比較する。

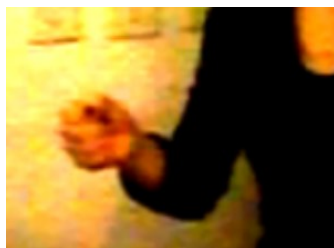
また“握”が表す動作では指はほぼ常に内転しており、外転している場合は1例もない。これは何を表しているのであろうか。指が内転すると手は物体に沿う。これは物体を手のうちに収めようとする意識の現れであると考えられる。インフォーマントの発言では“握”の対象物には手やペン、ボールなどがあり、手からはみ出す場合もあることが予想される。つまり、“握”では物体全体を手のうちに収める必要はなく、一部分を収めることで全体を掌握できればよい。いずれにせよ指が内転する“握”の動作は物体を手にとり収めようとする動作であると言える。

また指が屈曲して指先が手掌に接触せず母指対立の可能性がありうる状況では多くの場合母指は対立している。母指が対立すると物体は母指とその他の指の両側から覆われる形となる。これもやはり物体を手のうちに収めようとする意識の現れであると考えられる。なお指が屈曲して指先が手掌に接触する場合は母指以外の四指によって物体はすでに手のうちに収められている。

手掌の向きは内をむいている傾向がある。“握”は力についてニュートラルであり強い力を必要とする動作であるとは限らない。特に力を必要としない場合人間の身体構造上力が入らない状態、すなわち手の向きが内になった状態になることが多いと思われる。

また調査では“握”について物体を取り扱わない“握拳”の動作が2例行われた。自分の手の指を屈曲させて指先は手掌に接触する状態である(図30)。

図30 “握拳”の動作(握 C1002)



このように“握”が表す動作では一般に物体が関与するが物体が関与しない場合もある。これは《現漢》の記述に一致する。この場合もやはり指は動かず手の静的使用に該当する。

以上、“握”について考察した。“握”は動作時指が(ほとんど)動かない手の静的使用に該当し、また手以外の身体部位の動きもない。基本的に片手の五指、つまり手を用い、指を屈曲させて手に物体を収めている、もしくは収めようとしている動作である。場合によっては三指など五指以外の動作もある。本調査により“握”が表す動作は指先が手掌に接触する場合も接触しない場合もあることが明らかになり、“握”は必ずしも指先を手掌に接するようにする意識の下での動作ではないと考えられる。これは加圧性と関係しており“握”の場合は力についてニュートラルな動作であると考えられ、プロジェクト D2000 の指摘と矛盾しない。また“握”は手のうちに物体を収めようとする意識が強く指はほぼ常に内転した状態である。このほかに“握”は物体が関与しない動作も表わすことが調査によって確認された。

### 3.2.2.5 “攥”の結果と考察

#### “攥”の結果

10 名のインフォーマントが“攥”について行った手による動作の合計数は 18 例であった。“攥”のすべての動作は指が動かない、もしくはほとんど動かない。このことから“握”と同じく“攥”が表す動作は手の静的使用に該当すると言える。“攥”については片手の五指を屈曲して物体を手のうちに収めた状態を保つ動作が多く行われた。以下、分析結果の詳細を見ていく。

手以外の身体部位の協調については“握”と同じくほぼすべての動作において、その他の身体部位の顕著な動きは確認されなかった<sup>17</sup>。手のみで成立する動作であると言える。

両手の協調の有無については全動作 18 例中両手動作が 2 例、片手動作が 16 例で、ほぼ常に片手で行われる動作である。これは李葆嘉 2013:276 による“攥”は片手動

---

<sup>17</sup> ただし 1 例の動作「攥 C103」においては手関節(手首)および肩関節の動きが確認された。特に手関節をひねる動作が顕著であった。インフォーマントの発言(“洗完的衣服, 比如说这是一个衣服, 我要把它那个水弄干, 我可能这样使劲地, 这个叫攥。”)より、洗い終わった服を“攥”してそれに含まれる水分を出そうとする動作である。ただしここでは指が屈曲して対象物(衣服)に強い力を加えている動作が“攥”にあたり、手関節や肩関節の動きは“攥”の動作には含まれないと考えられる。したがって“攥”は身体部位の動きはないと判断する。



作が主であるという指摘と一致する。両手動作 2 例の両手の関係は線的接触 1 例、非接触 1 例であった。

指の本数についてはすべての動作が五指、つまり手を用いて行われ、常に手によって行われる動作であると言える。

指の状態のうち屈伸については常に指は屈曲しており、この点で“握”と共通する。指先が手掌に接触するか否かは手掌に接触しない状態が 2 例、指が屈曲して手掌に接触する状態が 16 例であった。これについて“握”では指先が手掌に接触しない動作と接触する動作がほぼ同数行われたが、“攥”ではほぼ常に指先が手掌に接触する点で異なる。指の内外転については内転している状態が 16 例、外転している状態が 1 例、内転も外転もしていないニュートラルな状態が 1 例であった。手の構造上、指が屈曲して指先が手掌に接触する拳状の状態では指は外転することはできず内転状態となる。“攥”は指がほぼ常に屈曲して手掌に接触するため指の内転傾向は非常に高い。母指の対立については 2 例で母指対立が見られ、残り 16 例では対立せず、“攥”はほぼ常に母指は他指に対立しないことになる。それは“攥”はほぼ常に指が屈曲して手掌に接触するため手の構造上母指は他指に対立しないためである。なお指が屈曲して手掌に接触しない動作は 2 例あり、この場合母指は対立した。

爪の関与はすべての動作で見られなかった。

手掌の向きについては内向きが 6 例、下向きが 5.5 例、上向きが 3.5 例、後向きが 3 例である。外向きと前向きの動作はない。手掌の向きは様々であり特定の向きへの傾向は見られなかった。

### “攥”の考察

“攥”が表す動作は指が(ほとんど)動かず、また手以外の身体部位も動かないことから状態的であると言える。片手の五指、つまり手全体を用い、指を屈曲させて物体を把握する動作が多く行われた。すべての動作が五指を用いて行われ、三指を用いる動作も行われた“握”とは異なる。

本調査における“攥”についての最も重要な結果は指の状態である。指は屈曲し、ほぼ常に指先が手掌に接触する。図 31 は各インフォーマントが“攥”について 1 番目に行った動作である。10 名全員が指が屈曲し、指先は手掌に接触している動作を行

った。

図 31 インフォーマントが“攥”について 1 番目に行った動作(一部)

(左図：攥 C101、中間図：攥 C201、右図：攥 C301)



“攥”が表す動作ではほぼ常に指先が手掌に接触しており、指先が手掌に接触する場合と接触しない場合がほぼ同数あった“握”とは異なる。なお遠藤 1997、李葆嘉 2013 は“握”と“攥”はいずれも手は拳状であると述べている。またプロジェクト D2000 も“握”と“攥”は見かけ上の手の形は変わらないとする。だが本調査はそれらの指摘とは異なる結果であった。“握”は動作の結果指先が手掌に接することもあるが、必ずしも接するようにする意識のもとでの動作とは限らないと考えられる。それに対し“攥”はほぼ常に指先が手掌に接触する。このことから“攥”は指先を手掌に接するようにする意識のもとでの動作であると言える。

上述したように指先を手掌に接触させようとするか否かは力に関係すると考えられる。“握”は力についてはニュートラルであると考えられるのに対し、ほぼ常に指先が手掌に接触する“攥”は力を用いる動作であると考えられる。なおプロジェクト D2000:45 は“攥”は加圧性があると述べており、筆者もこれに同意する。本調査では 10 名中 9 名のインフォーマントが“攥”は力を用いる動作、強い力が必要な動作であるという旨の発言をしており<sup>18</sup>、ここからも“攥”は力を込める動作であることが予想される。

だがここで 1 つの疑問が生じる。すなわち“攥”の動作で指が屈曲し、指先が手掌に接触するのは、単にインフォーマントが調査時にイメージした対象物の形や大きさによるのであって力に関係ないのではないかという疑問である。この疑問に関して具

<sup>18</sup> これらはインフォーマントによる自発的な発言である。

体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言を以下に挙げる。

攥在手里。把一个小东西。比如说钱，比如说得到的某一个很重要的消息，一个电报，攥在手里。(攥 C201)

比如说，这个毛巾湿了吧，攥，使劲攥住。让他水呢滴下去。(攥 C401)

比如我这儿有钱，我怕别人拿，攥得紧紧的。(攥 C501)

比如说笔，细条的东西可以这样攥。(攥 C901)

握手特别用力的时候，也可以说紧紧攥着他的手。(攥 C1002)

自分にとって大切なもの(たとえば金銭、電報など)を握りしめる、濡れたタオルや洗い終わった衣服をぎゅっと手で握りしめて水分を出す、ペンを握る、力を入れて人の手を握りしめているなどである。特に多く発言されたのは金銭を握りしめる動作であった。金銭はおそらく硬貨を指し、手に収まりやすい物体である。プロジェクト

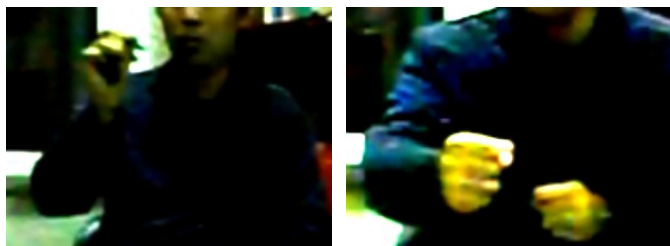
D2000:43、:46 は“握”の対象物は円筒状でその一部分が手中にあればよく、周囲を手でおおうことができる程度の太さのものであるが、“攥”の対象物は手中に収まるくらいのものであることを指摘している。

J.R.Napier1956:902 は手の動作を大きく把握(prehensile movements)と非把握(non- prehensile movements)に分類し<sup>19</sup>、把握についてその形式を決めるのは物体の形や大きさではなく動作目的によることを指摘する。力を主とする動作とそうでない動作では把握の形式が異なるという。これは非常に示唆的な指摘である。本調査では“握”と“攥”でインフォーマントが発言した対象物が同じこともあった。そういった場合の“握”と“攥”の動作を比較してみよう。図 32 に示すように対象物が“筆”(ペン)の場合、インフォーマント C4 は“握”では母指とそれに対立する二指で「ペンを持つ」動作(握 C403)を行ったのに対し、“攥”では手全体を用い指先が手掌に接触する「ペンを握る」(攥 C401)動作を行った<sup>20</sup>。

<sup>19</sup> J.R.Napier によると把握とは物体の一部もしくは全体を手の中に握ったりつかんだりする動作を指す。また非把握とは手が物体を握ってもつかんでもいない状態であり、手で物体を押したり持ち上げたりする場合の手の動作であるとする。

<sup>20</sup> インフォーマント C4 は“握筆”について三指を用いる動作のほかに手全体を用いた動作も行ったが(握 C402)、その場合指先は手掌に接触しない。

図 32 対象物が“筆”の場合(左図：握 C403、右図：攥 C401(右手動作))



J.R.Napier1956:903 は把握の形式を握力把握(power grip)と精密把握(precision grip)<sup>21</sup>の 2 種類に分類している。握力把握とは物体を曲げた指と手掌で締め付けて持つ把握の形態である。手全体の力を用いる。精密把握とは物体を母指と他指の間に挟んで持つ把握の形態である。母指と他指は対立する。先に挙げた図 32 左図「握 C403」の動作は精密把握にあたり、“攥”の動作は握力把握にあたる。なお上述したようにインフォーマント C5 も精密把握にあたる“握筆”の動作を行っている(握 C503)。ただしインフォーマント C3 は握力把握の“握筆”の動作(握 C302)を行っている(図 33)。

図 33 対象物が“筆”の場合(握 C302)



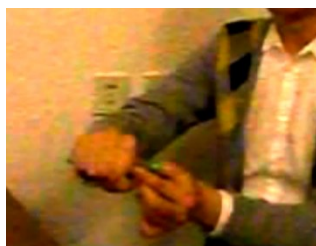
ここから“握”が物体を把握する動作を表す場合、精密把握、握力把握の両方が成立し得ることが分かる。精密把握は正確性を求める動作であり力はそれほど重要でないのに対し握力把握は正確性よりも力が必要とされる動作である。つまり精密把握も握力把握も表し得る“握”は力を必要とすることも必要としないこともあることを意味する。これは“握”は力についてはニュートラルであるという本論の主張に一致する。

---

<sup>21</sup> 橋 1976:119-121 は握力把握を力性把握、精密把握を確性把握と呼んでいる。鎌倉 1989:52 によると握力把握、精密把握の名称のほうが普及しているということであるため本稿でも握力把握、精密把握の名称を用いることにする。

一方、“攥”についてはインフォーマント C9 もペンを対象物とする動作を行っており、やはり握力把握の形式である(図 34)。

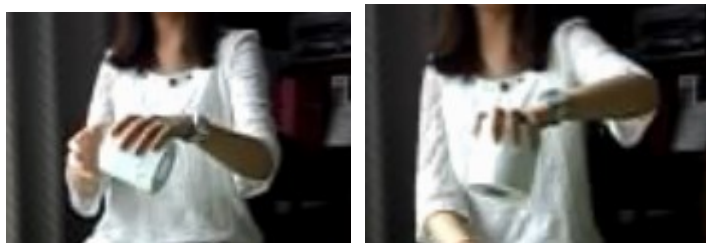
図 34 対象物が“筆”の場合(攥 C901(右手動作))



ここから“攥”は力を込める動作であると言えよう。常に五指、つまり手による動作であるのも手全体の力が必要とされるためである。

もう 1 例見てみよう。“握”と“攥”の対象物が同じく“手紙”である場合である。以下の図 35 に示す。

図 35 対象物が“手紙”の場合(左図：握<sup>22</sup>、右図：攥 C102)



“握”の動作に比べ、“攥”では指を屈曲させて指先を手掌に接触させようとする意識が強く力を用いた動作であることが見て取れる。この例からも“攥”が力を用いる動作であることが分かる。

このように物体に対して手がどのような関わり方をするかは対象物の形や大きさによるのではなく、主に動作目的によることが分かる。すなわち“攥”が表す動作で

---

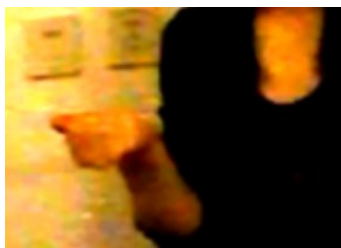
<sup>22</sup> 対象物が“手紙”の“握”の動作は、「攥 C102」の動作時にインフォーマントが“握”であればこういう動作であるという発言の中での動作である。そのため、本稿ではこの“握”の動作は参考動作として扱い、動作タグは付していない。

ほぼ常に指が屈曲し指先が手掌に接触しているのは対象物の形や大きさに由来するというよりは、むしろ“攥”が主に力を込めて物体を把握する動作、つまり指先を手掌に接するようにする意識の下での動作であることによるところが大きいと言えよう。

また“攥”が表す動作では手掌はさまざまな向きを向いており手掌の向きはニュートラルであると言える。これは“攥”は強い力を必要とする動作であり、そのため手掌は目的に応じて必要な向きを取る。したがって“握”のように内向きが多くなるという傾向は見られないと考えられる。

調査では“攥”について物体を把握する動作のほか、物体とは無関係の動作も行われた。いずれも図 36 に示す“攥拳”の動作である(攥 C401、攥 C804、攥 C1001 の 3 例)。これは《现汉》なども記述している例である。

図 36 “攥拳”の動作(攥 C1001)



物体は関与せず拳を握っている状態である。指を屈曲させ指先は手掌に接触している。インフォーマントの発言を参考にすれば、緊張で拳を握っている、怒りで拳を握っているなど、やはり手に力が入っていることが予想される。

他是攥着拳头，可能由于紧张，由于很紧张，他攥着呢。(攥 C401)

我特别生气，然后我攥着拳头，表示我很愤怒。(攥 C804)

我很紧张，所以攥着手。(攥 C1001)

以上、“攥”について考察した。“攥”は基本的に物体を把握する動作を表すが、物体が関与しない動作を表す場合もある。いずれの場合も五指、つまり手全体を用い、指を屈曲させて力を込める動作を表す。手全体を用い、“握”のように三指による動作はまったく見られなかった。これは三指では力が足りないためであると考えられる。また先行研究では“握”と“攥”の手の形は同じであるとされていたが本調査により

指が屈曲して基本的に指先が手掌に接触するか否かで異なることが明らかになった。

“握”は指先が手掌に接触する場合も接触しない場合もあり、かならずしも指先を手掌に接するようにする意識の下での動作とは限らない。それに対し“攥”はほぼ常に指先は手掌に接触し、指先を手掌に接するようにする意識の下での動作であると考えられる。そしてこれは力を込める動作か否かということに関係している。具体的には“握”は力についてはニュートラルであるが“攥”は力を込める動作であることを意味している。これはプロジェクト D2000:45 の指摘に一致する。また同じ対象物を取り扱う場合でも“握”と“攥”では手の関わり方が異なる傾向があることが本調査によって明らかになった。

ところでおよそ“攥”の表す動作は“握”によって表わすことが可能であることは指摘しておく必要がある。なぜならば“握”は力についてニュートラルであり力を込めた動作を表せないということではないからである。つまり力を込めた動作を表す際は“紧握”、“握得很紧”、“紧紧地握在手里”<sup>23</sup>のように修飾語を加えればよい。実際、《规范》では“攥”は“〈口〉紧握”と記述されている。本稿では口語、書面語など文体については考察の対象としていないが、先行研究による“攥”は口語であるという指摘に従うならば、口語で“攥”が担当している箇所は書面語では多くの場合“握”によって担当されていると考えられる。つまり“攥”の意味範囲は“握”の意味範囲の一部分であると言えよう。

### 3.2.3 分析項目別の結果と考察

以下では、分析項目別に各動詞の分析結果をみていく。

章末の表 4 は表 3 の各分析項目において 70%以上の割合を占める項目がある場合はそれを優位条件、つまり典型とみなし、「++」を入力した<sup>24</sup>。10%～70%未満の場合は一般的な場合、ありうる場合とみなし「+」を入力した。0%～10%未満の場合は非典型とみなし「-」を入力した。たとえば“托”は両手の欄と片手の欄のいずれにも「+」が入力されている。これは“托”は両手を用いる場合と片手を用いる場合のどちらの

---

<sup>23</sup> これらは“攥”の調査時インフォーマントが実際に発言した言葉である。

<sup>24</sup> 両手の関係については両手動作の合計数に占める割合を算出した。

場合もあり、両手の協調については両手と片手のどちらにも偏らないニュートラルであることを示している。また“端”は両手の欄に「++」、片手の欄に「+」が入力されている。これは“端”は片手による動作もあるが両手による動作が典型であることを示す。上述の動詞別の分析結果と重複するが分析項目別に見ることで動詞間の共通点、対立点をより明らかに示すことが可能になる。

### 3.2.3.1 分析項目別の結果

#### 合計動作数についての結果

10名のインフォーマントが各動詞について行った手による動作の合計数は“托”が19例、“捧”が22例、“端”が19例、“握”が27例、“攥”が18例であった。“握”は他の動詞に比べてやや多く動作が行われた。

#### 手以外の身体部位の協調についての結果

いずれの動詞についての動作も手以外の身体部位の動きは見られなかった。

#### 両手の協調の有無についての結果

“托”は両手動作と片手動作がほぼ同数行われた。“捧”は必ず両手を用いる動作である。“端”は片手動作もあるが基本的に両手動作である。“握”と“攥”は基本的に片手による動作である。

#### 両手動作時の両手の関係についての結果

“托”と“端”は両手動作時の両手の関係は基本的に非接触である。“捧”は非接触がもっとも多いが線的接触、および面的接触もある。“握”と“攥”は両手動作の合計数が少ないが参考として両手の関係を挙げておくと“握”は線的接触1例、“攥”は線的接触1例、非接触1例であった。

#### 指の本数についての結果

いずれの動詞についての動作も基本的に五指、つまり手による動作である。

#### 指の状態についての結果

“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”のいずれの動作においても際立った指の動きは観察されなかった。よってこれらの動詞は指が動かない、もしくはほとんど動かない手の静的使用に該当すると言えるであろう。



### **1)指の屈伸についての結果**

“托”は指は基本的には伸展している。ただし指が屈曲し指先が手掌に接触しない場合もある。“捧”は基本的に指が屈曲し指先が手掌に接触しない。ただし指が伸展している場合もある。“端”は指の屈伸に関してはいずれの状態の場合もあり得る。“握”は指が必ず屈曲するが指先が手掌に接触するか否かは問わない。“攥”は指が必ず屈曲し指先については手掌に接触しないことも稀にあるが、ほぼ常に手掌に接触する。

### **2)指の内外転についての結果**

“托”、“捧”、“端”は、指は内転している場合、外転している場合、および内転も外転もしていないニュートラルな場合のいずれも成立する。つまり指の内外転については顕著な傾向はみられなかった。“握”と“攥”は、基本的に指は内転している。

### **3)母指の対立についての結果**

“托”は常に母指は対立しない。“攥”はほぼ常に、また“捧”と“端”は基本的に母指は対立しない。“握”は母指が対立しない場合がやや多いが対立する例も一定数見られる。

### **爪の関与についての結果**

“托、捧、端、握、攥”のすべての動作で、爪の関与は確認されなかった。

### **手掌の向きについての結果**

“托”は手掌は上を向いている傾向が強い。“捧”は手掌は主に上向き傾向であるが内向きとなることも一定数見られる。“端”は手掌は上もしくは内を向いている。“握”は上を向いている場合や下を向いている場合もあるが、内向き傾向にある。“攥”は手掌は内、下、上、後など様々な向きを向いている。

## **3.2.3.2 分析項目別の考察**

### **手以外の身体部位の協調についての考察**

いずれの動詞が表す動作においても手および手以外の身体部位の動きが確認されなかった。“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”は状態的な動作であると言える。

ただし手以外の身体部位の動きがないということは手以外の身体部位の協調がないということではない。“握”、“攥”は手首より先の手の部位で物体を持ったり握ったりする動作を表し基本的にその動作は片手で完成される。したがって腕の協調はそこまで必要でない。一方、“托”、“捧”、“端”は両手で行われる(ことのある)動作である。いずれも重力に抵抗して物体を支持する動作を表し物体と接触する作用点は手であるが、実際には腕の協調が重要な動作である。

### 両手の協調の有無についての考察

“托”とその他の“捧”、“端”、“握”、“攥”は両手の協調の有無について優位条件があるか否かで対立する。すなわち両手でも片手でも行われる動作である“托”は優位条件がないが、“捧”、“端”、“握”、“攥”は優位条件がある。“捧”、“端”と“握”、“攥”は「動作の際に両手を用いるか」において対立する。“捧”は常に、また“端”は基本的に両手を用いるが、“握”、“攥”は基本的に片手を用いる。さらに“捧”と“端”は常に「動作の際に両手を用いるか」において対立する。“捧”は常に両手を用いるが、“端”は基本的に両手動作であるものの片手動作の場合もある。

“托”が両手でも片手でも行われる動作であるのは主に手掌で物体を支持することを目的とする動作であり、とりうる対象物によって両手の協調が必要となるからである。詳細については次の「両手動作時の両手の関係についての考察」で見ていく。

“捧”が表す動作が常に両手を用いて行われる理由は次のように考えられる。古代において“捧”は目下の者が目上の人に物を献上する動作を表し、これは「敬意を表す」ことを目的とする。そのような動作では両手を用いることが予想される。現代では“捧”はおおよそ両手で物体を保持している動作一般を表す。これは“捧”がもともと持っていた「敬意を表す」という目的は弱化したか、「両手で持つ」という動作が残った結果であると考えられる。

“端”が表す動作が一般に両手を用いて行われる理由は“端”が物体(多くの場合、料理の載った皿や水の入った容器など)を水平に保持することを目的とするためである。物体を水平に保持しようとする場合、両手を用いて両側から支えることで安定性を増大させることができる。なお片手を用いる場合でも物体を水平に保つことはでき

るが、この場合一般に手は五指を伸展させ手掌の上に物体を載せる状態を取り、これは“托”の典型動作と動作的にまったく同じである。このように考えると“端”と“托”が手に関わる動作動詞の体系内で意味範囲を住み分けた結果、“端”が表す動作は主に両手で行われると考えられる。

また“握”と“攥”が一般に片手を用いて行われるのは上述したようにそれらが手首より先の手の部位で物体を持ったり握ったりする動作を表し、特段腕の協調が必要な動作ではないためである。

#### **両手動作時の両手の関係についての考察**

“握”と“攥”は基本的に片手で行われる動作であり、本調査で行われた両手動作の合計数は“握”が1例、“攥”が2例と少ないため“握”と“攥”の両手の状態については考察しない。以下、“托”、“端”、“捧”について考察する。

“托”、“端”と“捧”は両手動作時の両手の関係について「両手は線的に接触しているか」において対立する。“托”、“端”は線的に接触しないが、“捧”は線的に接触する。“托”、“端”は、「両手は接触しているか」において共通する。両者ともに両手は接触していない。

“托”が表す動作が基本的に両手は非接触である理由は両手動作時の対象物は片手動作時の対象物に比べ大きめかつ重めの物体であり、対象物の大小や重量が両手の協調の有無に関わるからであると考えられる。

“端”が表す動作では両手が非接触である理由は対象物の大きさや重量にもよるだろうが、より考えられる理由は物体を水平に保持するという目的によると考えられる。この目的を遂行するには両手を接触させずに離れた二点から物体を支えたほうが安定性が増す。

“捧”が表す動作では両手の関係は非接触である場合がやや多いが線的接触、面的接触の場合もある。対象物が比較的大きい場合両手は非接触となる。また対象物が比較的小さい場合や手からこぼれやすい物体の場合は両手は線的接触となる。このように両手の関係が多様であるのは“捧”は動作の際に両手を用いるという要素が重要で両手の関係については問わないためであると考えられる。

#### **指の本数についての考察**

“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”が表す動作はいずれも基本的に五指を用いて行われる。5つの動詞は「動作の際に五指を用いるか」において共通する。

### 指の状態についての考察

“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”は指の状態のうち特に指の屈伸において差異が見られた。以下、詳細を見ていこう。

#### 1)指の屈伸についての考察

“托”、“捧”、“端”と“握”、“攥”は「指は伸展しているか」において対立する。“托”、“捧”、“端”は指が伸展している場合があるが(特に“托”はほぼ常に指は伸展している)、“握”、“攥”は常に指は伸展していない(すなわち屈曲している)。また“托”、“捧”と“端”は「指先は手掌に接触するか」において対立する。

“托”、“捧”は指先は手掌に接触しないが、“端”は接触することもある。さらに“托”と“捧”はほぼ常に「指は伸展しているか」において対立する。“托”はほぼ常に指は伸展しているが、“捧”は指が伸展していることもあるとはいえ基本的に指は屈曲し指先が手掌に接触しない状態である。“握”と“攥”はほぼ常に「指先は手掌に接触しているか」において対立する。“握”は指先が手掌に接触する場合と接触しない場合が同程度あるが、“攥”はほぼ常に指先が手掌に接触している。

“托”が表す動作では指が伸展しており、一方“捧”が表す動作では指は主に屈曲し手掌に接触しない状態である。これは“托”と“捧”がともに重力に抵抗して物体を支持する動作を表しており、両者が中国語動作動詞の体系において住み分けた結果であると考えられる。

“端”が表す動作では指の屈伸の状況はどのような場合もあるのは物体を水平に保持するという目的が優先された結果であると考えられる。

“握”は指先が手掌に接触する場合も接触しない場合もあるのに対し、“攥”はほぼ常に指先は手掌に接触しているのは加圧性に関係する。特に指先を手掌に接するようにする意識のない“握”は加圧性についてはニュートラルだが、指先を手掌に接するようにするという意識の強い“攥”は加圧性を持つと考えられる。

#### 2)指の内外転についての考察

“托”、“捧”、“端”と“握”、“攥”は指が「外転しているか」について対立

する。“托”、“捧”、“端”は指が外転している場合もあるが、“握”、“攥”は基本的に外転しない。基本的に指が外転しない“握”、“攥”はほぼ常に内転しており両者はほぼ常に「内転しているか」で共通する。“托”、“捧”、“端”は内転している場合、外転している場合、内転も外転もしていないニュートラルな場合のいずれもあり、「内転しているか」、「外転しているか」において共通する。

“托”、“捧”、“端”が表す動作において内転している場合、外転している場合、内転も外転もしていないニュートラルな場合のいずれもが存在する理由はそれらの動詞は重力に抵抗して物体を支持する動作、もしくは保持する動作を表しており、その目的が達成されることに對し指の内外転は特に関係ないからであると考えられる。また“握”が表す動作では指がほぼ常に内転しているが、これは“握”が手に物体を収める、もしくは収めようとする動作を表し、そのような動作では指を内転させて手を物体に沿わせようとしていると考えられる。“攥”が表す動作で指がほぼ常に内転しているのは“攥”が強い力を用いる動作を表し、手全体の力を一か所に集めようとした結果であると考えられる。

### 3)母指の対立についての考察

“托”と“捧”、“端”、“握”、“攥”は「母指が対立するか」において対立する。“托”は常に母指は対立しないが、“捧”、“端”、“握”、“攥”は母指が対立することもある。“捧”、“端”、“攥”と“握”は優位条件があるか否かで対立する。“捧”、“端”、“攥”は優位条件があり母指は基本的に対立しない。“握”は優位条件がなく母指は対立する場合も対立しない場合も同程度存在する。

“托”が表す動作において常に母指が対立しないのは“托”が一般に重力に抵抗して上向きにした手掌で物体を支持する動作を表すためである。このような動作では手掌の面としての機能を発揮させる必要があり、その場合母指は対立しない。

“捧”が表す動作において基本的に母指が対立しないのは“捧”の典型動作がやや指を屈曲させ上向きにした手掌で物体を支持する動作であるためである。この場合手掌の面としての機能を発揮させる必要があるため母指は対立しない。また“捧”が表す動作では母指が対立する場合もある。これは“捧”が両手で物体を挟み持つ動作も表すことによる。

“端”は基本的に母指は対立しないが母指が対立することもある。これは“端”が物体を水平に保持することを目的とし、その目的を達成できれば指の状態については深くは問わないことによると考えられる。

“攥”が表す動作においてほぼ常に母指が対立しないのは“攥”は手全体の力を用いる動作を表すことによる。手全体に力を込めた時、指は屈曲して指先は手掌に接触し手はひとかたまりとなるため母指は対立しない。

“握”は母指が対立することもあるが対立しないこともある。“握”は指が屈曲し物体を手のうちに収める、もしくは収めようとする動作を表す。指先が手掌に接する場合は母指以外の他指によって物体は手のうちにすでに収められている。指先が手掌に接しない場合は母指を対立させることで物体に手に収めようとすることが多い。

#### **爪の関与についての考察**

いずれの動詞が表す動作においても爪は関連しない。

#### **手掌の向きについての考察**

“托”、“捧”、“端”と“握”、“攥”は「手掌が下を向いているか」において対立する。“托”、“捧”、“端”は手掌が下を向いている場合はないが、“握”、“攥”は下を向いている場合がある。“托”、“捧”、“端”は手掌が下を向いていないのはこれらの動詞が表す動作が重力に抵抗して物体を支持、もしくは保持する動作であるためである。重力に抵抗する動作であるため重力と一致する方向である下向きはないと判断される。

また“托”と“捧”、“端”は基本的に「上を向いているか」において対立する。“托”は基本的に手掌が上を向いている。“捧”、“端”は手掌は上向き傾向はあるが“托”ほど突出せず内を向くこともあり、“捧”、“端”は「手掌は内を向いているか」において共通する。“托”において手掌が上向きの傾向が強いのは基本的に重力に抵抗して手掌で物体を支持する動作を表すため重力とは逆方向の上向きとなると考えられる。“捧”は手掌で物体を支持する動作や両手で物体を挟み持つ動作を表すため手掌は上向きもしくは内向きである。“捧”は原義としては目下の者が目上の者に物を献上する動作を表し、そのような敬意を表す動作においては手掌が上向きとなることが予想される。現代では敬意を示すという目的は弱化したため手掌の向きは上

向きに限らない。“捧”はおおよそ両手を用いて物体を支持する動作一般を表し、そこには両手ではさみ持つ動作も含まれ、その場合手掌は内向きとなる。これは目的よりも両手を用いるという動作が優先された結果であると考えられる。“端”で手掌が上向きもしくは内向きであるのは“端”が物体を水平に保持することを目的とすることによる。具体的には物体を水平に保持しようとした場合、手掌を上向きにしてその上に物体を載せるか、両手を内向きにして手と手を向い合せ両側から物体を保持するかのどちらかの形態を取るからである。

“握”で内向き傾向がみられたのは“握”が力についてニュートラルであり、特に力を必要としない場合人間の身体の構造上力が入らない状態では手掌は内向きになることが多いためと考えられる。また“攥”が表す動作では手掌はさまざまな向きを向いており手掌の向きはニュートラルである。これは“攥”は強い力を必要とする動作であり、手掌は目的に応じて必要な向きを取るためであると考えられる。

#### 3.2.4 小結

以上、物体を保持している動作を表す“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”について分析し、典型動作を含む動作の詳細を明らかにした。いずれの動詞が表す動作においても動作時指は動かず手の静的使用に該当すると言える。また手以外の身体部位の動きも確認されなかった。“托”、“捧”、“端”、“握”、“攥”は状態的な動作であると言える。

調査結果にもとづく考察から、これらの動詞の住み分けとして重要な特徴は両手の協調の有無、指の屈伸の状態、手掌の向きであると考えられる。

“托”、“捧”、“端”は、両手で行われ(ることがあり)、重力に抵抗して物体を支持する動作を表す。いずれも腕の協調が重要な動作であると言える。“握”、“攥”は基本的に片手で行われ、手首より先の手の部位で物体を持ったり握ったりする動作を表す。

指の屈伸についてはすべての動詞で違いが見られた。基本的に“托”は指が伸展しており、“捧”では屈曲している。これは“托”、“捧”はともに重力に抵抗して物体を保持する動作を表すため、指の屈伸の状態においてすみ分けた結果であると考え

られる。“端”が表す動作では指の屈伸は問わない。これは物体を水平に保持するという目的が優先された結果であると考えられる。“握”、“攥”は指は常に屈曲するが指先が手掌に接触するかにおいて差異が見られた。これは動作の加圧性に関連している。つまり“握”は加圧性がニュートラルであるのに対し“攥”は加圧性があると考えられる。これはプロジェクト D2000:45 の指摘にも一致するが本稿ではそれを動作的に示し得た。

また手掌の向きは、物体を重力に抵抗して支持する動作を表す“托”、“捧”、“端”において特に重要であると考えられる。調査の結果、“托”が表す動作では手掌は上向き傾向が強く、“捧”、“端”が表す動作では手掌は上向きもしくは内向きであることが明らかになった。“捧”は原義的には敬意を表すことを目的とする動作であるが、現代ではその目的こそ弱化した両手を用いるという動作は残っており、本来の目的より動作が優先された動詞であると考えられる。“端”は目的が優先される動詞であると考えられる。このように見たとき、おおよそ動詞には動作が優先される動詞、目的が優先される動詞があることが明らかとなった。

なお補足であるが、“托”、“捧”、“端”が表す動作は常に手と物体が関与し接触している。一方、“握”、“攥”が表す動作は基本的には物体が関与し手と物体が接触しているが、物体が関与しない場合もある。たとえば“握拳”、“攥拳”の動作である。この場合手と物体は接触していない非接触の状態である。

もう一つ指摘しておきたい重要な点は、調査の結果、ある動詞とある動詞の典型動作が重なることはないが、ある動詞の典型動作とある動詞の非典型動作や一般的動作とが重なり得ることである。それはつまり動詞間の住み分けには明確な境界線があるわけではなく、各々の動詞はその意味範囲を部分的に共有しながら動作動詞体系において存在しているということであろう。

### 3.3 「押す」動作を表す中国語動作動詞

以下では、押す動作を表す動詞“按、摠、压、推”を分析、考察する。はじめに“按、摠、压、推”についての先行研究の記述を確認する。



### 3.3.1 “按、摠、压、推”の先行研究における記述

#### 3.3.1.1 “按”について

“按”についての辞書等の記述をみていく。多くの辞書では“按”は“按 1”と“按 2”に分かれているが具体的な動作用法は“按 1”のみに記載されている。《现汉》“按 1”は第一義に“用手或指头压”と記述し、“按电铃”、“按图钉”の例を挙げる。《规范》“按 1”の記述もほぼ同じで第一義に“用手或指头压或摠”とあり、“按手印”、“按电钮”、“按下葫芦浮起瓢”の例を挙げている。いずれの辞書も用いる身体部位は手か指であると指摘する。一方、《新华》は特に“按 1”と“按 2”に分けることはせず、“按”の第一義に“用手压或摠”(例は“按脉”、“按电铃”、“按摩”)と記述し、身体部位は手であると述べている。日本で出版されている辞書を見てみる。『東方』は“按 1”の第一義に「(手や指で)押す」、『中日大』は“按 1”の第一義に「(手や指で)押さえる、押す」とあり、いずれも使用する身体部位は手か指としている。さらに『類義語』も“按”は指や手で押す動作であると述べる。

一方、『東方』は“按、压、推”を比較して、「“按”は、(中略)指あるいは手で、垂直または水平に押すこと。」とする。荒川・劉 1982:211 は“按、推、压、揉”を比較し、「“按”は、対象の移動には無関心で、対象に強く力をかけることである。“按”の方向は、“推”と同じく自由だが、ふつうは上→下である。」と述べる。李葆嘉 2013:281 は“按”を“单手为主动作”の“接触类”に分類し、以下のように分析する。

按 [+动作] [+上肢] [+单手] [+手掌 V 手指] [+接触→物体] [-致使→移动]  
片手動作を主とし手でも指でも行われる動作で、物体を移動させる動作ではないとする。

#### 3.3.1.2 “摠”について

“摠”の記述を見てみる。《现汉》は“(用手)按”(例は“摠电铃”、“摠动快门”、“一把将他摠倒在地”)、《规范》は“用手按或压”(例は“把歹徒摠倒在地”、“摠电铃”、“摠喇叭”)、《新华》は“用手按压”(例は“摠电铃”、“摠钉儿”、“摠扣儿”)とある。いずれの辞書も“用手”、「手を用いて」と記述している。日本で出版されている辞書の記述は、『東方』の第一義には「手で押さえる、押す」とあり、中国の辞書

とほぼ同じである。一方、『中日大』と『類義語』では“摠”は指か手で押す動作であると記述されている。

### 3.3.1.3 “压”について

辞書における“压”の記述をみていく。“压”について《现汉》は第一義に“对物体施压力(多指从上向下)”、《规范》は第一義に“从上往下施压力”、《新华》は第一義に“从上面加重力，也指压力”と記述する。いずれの辞書も上から(下へ)物体へ圧力をかける行為であるとその方向性を指摘している。また“按”と“摠”で見られたような身体部位に関する記述はない。例文を見てみると“用铜尺把纸压住”(《现汉》)、“在苫布上压几块砖”、“担子压在肩上”(《规范》)のように無情事物による行為である。日本で出版されている辞書のうち、『中日大』は第一義に「(上から)力を加える、压する、押さえ(つけ)る」と記述し、やはり方向性について指摘する。一方、『東方』は第一義に「(そのものの重みで)押さえる、のしかかる」と記述する。ちなみに「のしかかる」は身体全体の動作である。『東方』は“按、推、压”を比較して「“压”は、そのもの自身の重みをかけること。」とする。

### 3.3.1.4 “推”について

最後に“推”の記述を見ていく。各辞書の第一義<sup>25</sup>の記述は以下のごとくである。

《现汉》：向外用力使物体或物体的某一部分顺着用力的方向移动。

《规范》：用手或借助其他东西向外或向前用力，使物体移动。

《新华》：用力使物体顺着用力的方向移动。

『東方』：押す、押し動かす。

『中日大』：押す、押し動かす：前方または外側へ。

また、森・宮畑 2011:3 は“推”の中心義を「(車輪のついたもの・ドアなどを)手で前に押す」とする。

---

<sup>25</sup> “推”については《现汉》、《规范》など辞書の第二義以降で道具を用いた動作・行為なども記述されているが本論では身体動作を主な考察対象とするため、ここでは第一義以外の意義については取り扱わない。

多くの辞書が力をかけて物体を移動させる動作であると記述している。荒川・劉 1982:212 も“推”には対象の移動という目的があることを指摘している。

力をかける主体について《规范》は手もしくはその他の物体の力を借りて押す、森・宮畑 2011 は手でとする。また『東方』は“按、推、压”の比較の中で「“推”は(中略)手や腕で(動かすことを目的に)水平に押すこと。」と述べている。李葆贾 2013:290 は“推”を“手臂凸显动作词”の“涉物移动动作”に分類し、以下のように分析する。

推 [+動作] [+上肢] [+手臂] [+伸出] [+接触→物体] [+〈定向〉移动]  
腕を用いて物体を移動させる動作であるとする。

力をかける方向について《现汉》は外に、《规范》と『中日大』は外あるいは前に、『東方』は水平に、森・宮畑 2011 は前にと述べ、水平方向である点で共通している。だが《新华》は力を用いる方向としておりどの方向でも良いことになる。また荒川・劉 1982:212 は「人を(ななめ)上に押しあげるのにも“推”を使えることを考えれば、《新华》の「前か外」では狭いように思う。」と述べ、“推”は上方向の動作もあるとし以下の例を挙げている。

“好不容易把他推上车。”(やっとのことで彼を押して/押しあげて列車に乗せた)  
ただしこの場合動詞の後ろに方向補語の“上”がついており、純粋に“推”が上方向の動作も表すか疑問である。さらに重量挙げで真上に持ち上げる動作を“推举”(プレス)といい、上方向の動作にも“推”が使われることを指摘する。

『類義語』は「“推”の基本義は「腕や手で地面と水平方向に押す」であるが、「何かの土台の上を擦り上げるように押す時も“推”が使われる。」とし、“推推眼镜儿”(眼鏡を上上げる)の例を挙げる。これはずり落ちた眼鏡を指で上に押し上げる動作であり“推”に上方向の動作もあることを示唆している。

#### 手によって加えられる力の方向についての分析項目

先行研究より、押す動作を表すこれらの中国語動作動詞においては手によって加えられる力の方向が重要であることが予想される。よって本稿では既定の分析項目に加え手によって加えられる力の方向の分析項目を設定する。「力の方向は上であるか」、「力の方向は下であるか」、「力の方向は内であるか」、「力の方向は外であるか」、「力の方向は前であるか」、「力の方向は後であるか」の 6 つの分析項目を設定する。上、

下、内、外、前、後の定義は手掌の向きの定義と同じである<sup>26</sup>。

### 3.3.2 動詞別の結果と考察

分析結果は章末の表 5 および表 6 に示す通りである。同じく章末の表 7 は分析項目別の典型、非典型を示したものである。

#### 3.3.2.1 “按”の結果と考察

##### “按”の結果

10 名のインフォーマントが“按”について行った手に関わる動作の合計数は 28 例であった。1 例の動作で指の動きが見られたがその他のすべての動作において指の動きは見られなかった。この結果より“按”が表す動作が基本的に手の静的使用に該当することが分かる。

“按”については片手の一指もしくは五指を伸展させた状態で指腹や手掌で下方向に物体に圧力をかける動作が多く行われた。以下、分析結果の詳細を見ていく。

“按”は全動作 28 例中、両手動作が 6 例、片手動作が 22 例で、基本的に片手による動作であった。これは李葆嘉 2013:281 の指摘と一致する。また両手動作の場合の両手の関係は非接触が 5 例、面的接触が 1 例、線的接触 0 例で、基本的に非接触である。指の本数是一指による動作が 16 例、五指による動作が 12 例行われた。やや一指による動作が多いが五指、つまり手全体による動作も行われている。これは先行研究による“按”は指や手で物体に圧力をかけるという指摘に一致する。

指の状態は上述の通り 1 例のみ指が動く手の動的使用であったがその他はすべて指が動かない手の静的使用であった。指の屈伸の状態は手の静的使用においては指が伸

<sup>26</sup> 中司 2014 で設定した力の方向は上、下、横、外、内の 5 つである。本稿では手によって加えられる力の方向の分析項目を中司 2014 から修正し、上、下、内、外、前、後の 6 つを設定した。「上」、「下」は変わらない。中司 2014 の「横」は本稿の「内」にあたる。中司 2014 の「内」は本稿の「後」にあたる。中司 2014 の「外」は本稿の「前」もしくは「外」にあたる。

力の方向の対照表

中司 2014	上	下	横	外		内
本稿	上	下	内	外	前	後

展している状態が 26.5 例、指が屈曲しかつ手掌に接触しない状態が 0.5 例、指が屈曲しかつ手掌に接触する状態は 0 例であり、“按”はほぼ常に指は伸展している。なお手の動的使用 1 例では指が伸展している状態から指が屈曲し、手掌には接触しなかった。

“按”では一指による動作と五指による動作が行われた。内外転は二指以上を用いる場合に問題となるため、一指による動作では問題とならない。また五指による動作であっても指が屈曲し手掌に接触する場合、手の構造上指は外転することはできず指は内転する。つまり指の内外転が議論の争点となりうるのは二指以上を用いて行われ、かつ指が手掌に接触していない動作である。“按”は五指による動作は全 12 例で、そのうち指が屈曲し手掌に接触する例はない。したがって全 12 例が内外転の考察対象となる。内転している状態が 5 例、外転している状態が 5 例、内転も外転もしていないニュートラルな状態が 2 例であった。内転している状態と外転している状態の動作が同数行われどちらかに偏っていない。

母指の対立は“按”のすべての動作で確認されなかった。

爪の関与は全ての動作で見られなかった。

手掌の向きは下向きが 18 例、内向きが 6 例<sup>27</sup>、前向きが 4 例だった。手掌の向きは下の傾向が強い。

力の方向は下方向が 23 例、外方向が 1 例、前方向が 4 例だった。

さらに動作の際の手以外の身体部位にまで目を向ければ多くは肘や肩を動かし、対象物に圧力をかける動作であることが確認される。腰の前屈が確認された動作も数例あった。また手関節の掌屈が確認された動作もある。

### “按”の考察

まず動作の作用点、つまり身体のどの部分を用いて動作が行われるかについて考察していく。まず指の本数については調査では一指による動作(図 37)と五指、つまり手による動作(図 38)が行われた。

---

<sup>27</sup> “按”で手掌が内向きの場合はいずれも母指一指による動作で、指腹の方向は下向きだった。

図 37 指を用いる“按”の動作(左図：按 C901、右図：按 C204)



図 38 手を用いる“按”の動作(按 C202)



ではどのような場合に指が用いられ、どのような場合に手が用いられるのであろうか。それぞれの動作における「具体的にどのような動作か」に対するインフォーマントの回答を参考に考察する。

指を用いるのはスイッチの類を押す動作、釘を押しこむ動作、また、拇印を押す動作などである。一方、手を用いるのは人や子ウサギ、子犬などを押さえつける動作、地震の時にテーブルが動かないようにテーブルを押さえる動作、ベッドの感触を確かめるためにベッドを押す動作などである。またマッサージで脚を押す動作もある。指を用いる動作の対象物はスイッチや釘など、比較的小さな物体である。それに対し手を用いる動作の対象物は人や動物、テーブルなど比較的大きな物体である。これらの結果より指を用いるか、手を用いるかは、対象物の大きさによると考えられる。

なお指の本数についてさらに付け加えるならば、スイッチの類を押す動作では一指を用いることが多いであろうが個人の習慣やスイッチが比較的大きいなどの状況によっては二指、三指を用いることもあるであろう。調査では一指による動作と五指つまり手による動作のみが行われたが、結局のところ“按”は何指を用いるかはそれほど重要ではなく、指もしくは手で行われる動作であると言える。先行研究の指摘と一致する結果である。

引き続き動作の作用点のうち両手の協調の有無について考察していく。指の本数についての考察と重なる部分も多いが順を追って試みていくことにする。“按”は基本的に片手で行われる動作だが、調査では両手による動作も行われた。両手動作時の両手の関係は非接触が多かった。両手が非接触の場合、片手動作時に比べ手と物体の接触面積は倍になる。このことから対象物が大きい場合に両手が非接触の状態で行われると考えられる。

“按”では両手動作のうち両手の関係が面的接触の動作も1例行われた。手と手が面的接触の状態の場合、手と物体の接触面積は片手動作時とほぼ同じである。では両手を重ねた面的接触の状態では物体を押す動作とはどのような動作なのだろうか。それは限られた面積に力を集中させる動作であると考えられる。調査で行われた面的接触の動作は1例のみで用例が少ないが、インフォーマントは“按腿”の動作であると回答している。脚をマッサージする動作で身体の一部に力を集中させる動作であると考えられる。

以上の考察から、両手動作時の両手の関係が非接触が多かった“按”では多くの場合物体の大きさが両手の協調の有無に関わると考えられる<sup>28</sup>。これは指の本数についての考察で指をもちいるか手を用いるかにおける理由と同じである。

次に指の状態について考察していく。“按”では基本的に指が伸展している。物体を押す動作では指を屈曲させ指先が手掌に接する拳のような状態では手の力を伝えにくい。そのため通常指を伸展させ手と物体に広い接触面を形成する必要がある。“按”は一指もしくは五指、つまり手による動作であり、指を伸展させて指腹や手掌の面としての機能が発揮される状態にあると言える。

また“按”の動作で母指の対立が見られなかった理由も指を伸展させて指腹や手掌の面としての機能を発揮させるためであると言えよう。母指が対立する動作というのは指で物体をつまんだり手で物体をつかんだりする動作がもっとも典型的なものであろう。これらは一般的に母指と他指の対立によって動作が完成される。逆に“按”のように物体を押す動作では、指を伸展させて指腹や手掌の面としての機能を発揮さ

---

<sup>28</sup> ただし両手動作の用例は計6例と少ないためこれについては今後の追調査・考察が必要である。

せる必要がある。母指が対立しては指腹や手掌の面としての機能を発揮できない。そのため“按”では母指の対立が見られなかったのである。

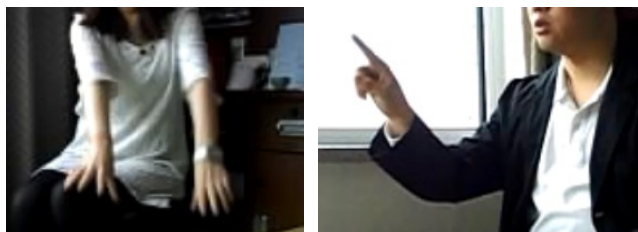
指の内外転については内転している場合も外転している場合もあるが、用例が少ないためどのような場合に内転し、どのような場合に外転するか判断することはできない。現時点では内転・外転のいずれの場合もあると述べるにとどめておく。

次に手によって加えられる力の方向について考察する。力の方向は作用点の向きに一致する。はじめに説明しておかなければならないのは手掌の向きと手によって加えられる力の方向の関係である。手掌全体を用いて物体を押す動作では作用点である手掌の向きと手によって加えられる力の方向は一致する。だが拇印を押す動作など指腹を用いて行う動作では作用点である指腹と手掌の向きが一致するとは限らない。つまり押す動作では作用点の向きが重要である。したがって押す動作を表す動詞“按、摠、圧、推”については手掌の向きではなく、手によって加えられる力の方向について考察する。

“按”の力の方向は下方向(23 例)への傾向が非常に強い<sup>29</sup>。その他に少数ではあるが前方向(4 例)と外方向(1 例)の動作も行われた。

### 図 39 “按”の動作における力の方向

左図は力を下方向へかける動作「按 C103」、右図は前方向「按 C203」である。



前と外という方向が出てくるのは圧力をかけられる物体がどこにあるか、例えばスイッチがどこにあるかということに基づくのだろう。いずれにせよ、水平方向への動作である。垂直方向でも力の方向が下方向の動作は多く行われたが、上方向の動作は調

<sup>29</sup> 中国語母語話者が“按”に下方向への強いイメージを持っている点は拙稿 2010:239 ですすでに指摘している。今回の調査は拙稿 2010 の指摘を支持する結果となった。



査では行われなかった。以下、“按”は力の方向が下方向への傾向が強く、上方向への動作がないという結果について、それがどのような原因によるものかを考察する。

そもそも“按”の動作にはどのような目的や機能があるのであろうか。筆者は動作の目的や機能と力の方向には密接な関係があり、これについて考察することが重要であると考えている。押す動作を表す中国語動作動詞でも“推”は物体の移動を目的とする動作であること、“压”は主体自身の重みをかけることを目的とする動作であることは『東方』で指摘されている。だが“按”の動作の目的や機能については明示的には述べられていない。本稿では力の方向と調査時のインフォーマントの発言より“按”の動作の目的や機能について探っていくことにする。

“按”についてのインフォーマントの回答は以下のように分類することができる。

①スイッチの類を押す(12例)

按门铃/按开关/按按钮/按电话。

②動くものや人を押さえて、動きを封じる(5例)

我按住他。按住，不要动了。

有个人要发言的话，按住他，不让他说。

把他按住不要动。按住。

我手放在朋友的肩膀上，按住他。

我小侄子要打针的时候他要乱动，所以就要双手按住他。

③動かない物体をある場所に固定させる(2例)

按住，为了把东西固定住。

把这张纸按到这个地方，把它固定上面。

④拇印を押す(2例)

按手印。

⑤くぎを押しこむ(1例)

把钉子按进墙里，按进桌子里。

⑥水面に上がってこようとする物体を、押して下に沈める(1例)

把浮到水面的东西，按到水底下去。

⑦ベッドの硬さを確かめるために押す(1例)

这个床是硬还是软不知道，所以我按一下。

⑧身体を支えるために、両手を机に置く(1例)

为了支撑身体，双手按在桌子上面。

⑨マッサージとして身体の一部を押す(1例)

按腿。

“按”でもっとも多かったのは①のスイッチの類を押す動作である。それに次いで多かったのは②の動こうとする人を押さえてその動きを封じようとする動作や、③の物体をある場所に固定させる動作であった。その他に④の拇印を押す動作、⑤釘を押しこむ動作、⑥水面に上がってこようとする物体を押して下に沈める動作があった。⑦のベッドの硬さを確かめるために押す動作は知覚を目的とする動作、⑧の身体を支えるために両手を机に置く動作は身体を支持することを目的とした動作である。さらに“按摩”という言葉もあるように⑨のマッサージとして身体の一部を押す動作もあった。

注目したいのは併せて7例になる②と③の2つの動作である。これらはいずれも物体を固定させることが目的の動作である。動こうとするものを固定させる場合もあれば動かない物体をある場所に固定させる場合もある。“按”のすべての動作に物体の固定という目的・機能があるわけではないが、このような動作が全体の一定の割合を占めることも事実である。押す動作を表す中国語動作動詞のうち“推”は一般に物体を動かすこと、つまり移動を目的とする動作である。これに対し“按”は物体が動かないようにする、動きを封じるという移動とは逆の固定を目的とする場合がある動詞だと考えられる。

次に動作の目的・機能と力の方向の関連について考察する。我々が生きている外界は特段の制限がない場合、水平方向(前後・左右)にはさえぎるものではなく自由に移動することができる。また垂直方向のうち上方向は空につながっており、やはり論理的にはさえぎるものはない。ただし重力があるため我々人間は上方向への移動は鳥のように自由ではなく物体を上方向に移動させることは難しい。たとえ上方向に移動させることができたとしてもかなりの制限を受けることは容易に想像できる。一方、垂直方向でも下方向には地面があるため下方向に向けた動作は移動を目的とする動作では

なく固定を目的とする動作がより想定されやすいだろう。“按”は物体の固定を目的とする場合があり、その結果“按”において手によって加えられる力の方向は下への傾向が強いと考えられる。“按”では力を上方向にかけ動作が行われなかったのも同じ理由によると考えられる。上述のように外界では上方向は空につながりさえぎるものがないため固定を目的・機能とする動作、たとえば“按”で表される動作とは相いれないのではないだろうか。

さらに力の方向が下方向への傾向が強い“按”に上方向の動作がなかったという事実から筆者は一つの仮説を立てたい。中国語では一つの動詞が力の方向が下方向の動作と上方向の動作を同時には担当しにくいのではないかという仮定である<sup>30</sup>。この仮説については第4章の“抛”と“扔”の考察においても触れる。当然“按”の考察のみをもってこの仮説を証明することはできない。今後、中国語動作動詞の体系内に存在するその他の動詞の考察が待たれる。

以上の考察をまとめると、“按”は手もしくは指で物体に圧力を加える動作であり先行研究と一致する。力の方向は下が典型であり、それは固定という目的に関係すると考えられる。

### 3.3.2.2 “摑”の結果と考察

#### “摑”の結果

10名のインフォーマントが“摑”について行った手による動作の合計数は22例であった。

今回の調査では“摑”の結果はどの分析項目においても“按”とほぼ同じで両者に大きな違いは見られなかった。“摑”では1例のみ指の動きが確認されたがその他のすべての動作においては指の動きは見られなかった。ここから“摑”は基本的に手の静的使用に該当すると言えよう。“摑”は片手の一指もしくは五指を伸展させた状

---

<sup>30</sup> 実際の状況においては、たとえば天井にスイッチがあってそれを押す場合は力を上方向に加える動作であるが、“按开关”などのように“按”を用いて言い表す。しかし調査では上方向の動作が1例も行われなかった。これは中国語母語話者が“按”について力の方向が上方向の動作をイメージしなかったことを意味する。そしてそれは彼らが“按”について持つ典型的な方向のイメージが上と反対の方向の下方向であったことに基づくのではなかろうか。

態で下方向に物体に力をかける動作が多く行われた。以下、詳細を見ていこう。

“摠”は全動作 22 例中、両手動作が 5 例、片手動作が 17 例で、基本的に片手動作である。両手動作時の両手の関係は非接触が 5 例、面的接触、線的接触は 0 例であった。指の本数は一指による動作が 12 例、五指による動作が 10 例である。《現漢》、《規範》などの辞書には“摠”は手で行われる動作であると記述されており、また『類義語』は指もしくは手で行われる動作であると指摘していた。本調査より手もしくは指で物体を押す動作であることが明らかになった。

指の状態は 1 例のみ指が動く手の動的使用に該当するが、その他すべての動作は指が動かない手の静的使用に該当する。指の屈伸の状態は手の静的使用においては指が伸展している状態が 19 例、指が屈曲しかつ手掌に接触しない状態が 2 例、指が屈曲しかつ手掌に接触する状態は 0 例であった。“摠”は“按”と同様でほぼ常に指は伸展している。なお手の動的使用 1 例では指が伸展している状態から指が屈曲し、手掌には接触しなかった。

指の内外転については“摠”は一指による動作と五指による動作が行われたが、一指による動作の指の内外転は実質的には問題とならないためここでは五指による動作について指の内外転の結果を見る。五指による動作は全 10 例行われ、そのうち指が屈曲し手掌に接触する例はない。よって全 10 例が内外転についての考察対象となる。内転している状態が 6 例、外転している状態が 4 例、ニュートラルが 0 例だった。つまり内転している状態と外転している状態がほぼ同数で“按”と同じくどちらかに偏っていないと言える。

母指の対立は“摠”のすべての動作で確認されなかった。

爪の関与は全ての動作で見られなかった。

手掌の向きは下向きが 18 例、内向きが 1 例、後向きが 1 例、前向きが 2 例であり、下の傾向が強い。

力の方向は下方向が 17 例、外方向が 1 例、前方向が 4 例だった。

手以外の身体部位の協調については動作時肘や肩が動くことが多かった。また腰の前屈や手関節の掌屈が確認された動作もあり、このような結果も“按”と共通する。

### “摠”の考察

“摠”の分析結果はどの項目においても“按”とほぼ同じであった。これほどまでに動作的に似通っている動詞はかなり珍しいのではないだろうか。つまり“摠”は動作の際に用いる身体部位が指または手で、指は伸展して指腹もしくは手掌の面としての機能が発揮される状態で物体に力を加える動作である。基本的には片手で行われる動作である。だが両手動作もあり、その場合の両手の関係は非接触であることから対象物が大きい場合に両手を用いると考えられる。手によって加えられる力の方向は下方向への傾向が非常に強い。

図 40 “摠”の動作(左図：摠 C501、中間図：摠 C302、右図：摠 C105)



具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言も基本的に“按”と共通し、スイッチの類を押す動作の他、物体の固定を目的とする動作が多く発言された(22 例中 8 例)。以下はその一例である。

地震时把桌子摠住。

我想抓一个小兔子，我摠住它。

摠住某人。

这个人犯罪了，把他摠住。

把人摠到地上不要动。

摠住小狗不让他跑。

这儿有伤口流血了。摠住它。

いずれも動くものや人を押さえて固定しその動きを封じようとする動作である。“按”と同じく力の方向が下方向への傾向が強いのは、物体を固定させるには地面が存在するため移動の目的が総体的に弱く重力方向と一致する下方向がその目的を達成しやすいためであると考えられる。

このように“按”と“摠”は分析結果がほぼ同じでインフォーマントの発言も基本的に共通する。しかし調査で行われた個別の動作を見てみると“按”との違いも確認できる。インフォーマントが一番目に行った動作は“按”は10名中9名が一指による動作で五指による動作をはじめに行ったのは1名だった。一方、“摠”は10名中7名が一指による動作で、五指による動作をはじめに行ったのは3名で、“摠”が一番目に行った動作にはややばらつきがみられた。ただし用例が少ないためこのデータ上の差が有意であるかは今回の調査だけでは判断しかねる。今後の追加調査や考察を待ちたい<sup>31</sup>。

### 3.3.2.3 “压”の結果と考察

#### “压”の結果

10名のインフォーマントが“压”について行った手による動作の合計数は18例であった。このほかに臀部による動作が3例行われた<sup>32</sup>。また人間以外の無情事物によ

---

<sup>31</sup> “按”と“摠”について合計動作数は“按”は28例、“摠”は22例と差が出ている。具体的には“按”で見られた“双手按在桌子上面”や“按腿”などが“摠”には見られなかった。これらの結果から“按”は“摠”に比べて語の使用頻度が高く、また結びつく対象物が多いため、インフォーマントは“按”についてより多くの具体的な動作を想起しそれが合計動作数の多さに影響したと考えられる。つまり母語話者が動詞に対して持つイメージの広がりという点ではやや“按”のほうが広いのではなかろうか。つまり“摠”と“按”は基本的な部分で共通するものの母語話者にとっては両者のイメージの広がりには若干の差があると考えられる。

また2名のインフォーマント(C5とC10)が“摠”は“按”より手と物体の接触面積がせまい感じがすると接触面積の違いを指摘している。接触面積がせまいとそこに手の力を集中させることができる。事実調査では釘を押しこむなどのような狭い面積に力を集中させる動作は“按”に比べ“摠”において多く発言された。この結果は“摠”は接触面積が狭いのではないかという発言と矛盾しない。“摠”は平面があって狭い範囲に力を集中させて平面よりも内にさらに押しこむ感じがするが、“按”は“摠”にくらべてやや接触面が広く力が分散される傾向があると考えられる。

インフォーマントC8は「“摠”は日常的にあまり使わない」と発言し、“摠”について五指による動作のみ行い一指による動作を行わなかった。“摠”の使用には地域差も関係しているのかもしれない。さらに“摠”は一般に書面語では用いられないことから両者の使用の差異については文体の違いも関与している可能性がある。これらの問題については今後の調査・考察が待たれる。

<sup>32</sup> 参考までにインフォーマントの発言を挙げると、“我坐着的时候，我放一本书，我坐在这儿，我压着。”(C1)、“跷跷板。两个人在两个方向，然后你把他压下来，或者压上去。”(C6)、“我想它就是屁股坐沙发上，然后压下去。”(C7)であった。

る行為も 4 例発言された<sup>33</sup>。この結果は荒川・劉 1982:211 による「“圧”の主体は人に限らず、ものであってもよい。」という指摘と矛盾しない。“圧”のすべての動作において指の動きは認められなかった。ここから“圧”が表す動作は手の静的使用に該当すると言えよう。ほぼすべての動作が五指を伸展させた状態で下方向に圧力をかける動作であった。“圧”は上述のように臀部など手以外の動作、および人間以外の無情物体による行為も表すが、本稿では手を用いた動作の分析結果の詳細を見ていく。

まず手以外の身体部位の協調については動作の際に肩関節や肘関節が動くこともあれば、肩関節や肘関節は動かず腰が前屈する場合もあった。また“按”と“摠”では立位での動作はほとんど見られなかったが、“圧”では 10 例と比較的多く見られた。

両手の協調の有無については全 18 例中、両手動作が 10 例、片手動作が 8 例で、“按”や“摠”とは異なり、やや両手動作が多かった。両手動作時の両手の関係は面的接触が 6 例、非接触が 4 例、線的接触 0 例で、面的接触がやや多い。その他の動詞“按、摠、推”（“推”についての詳細は後述）ではほとんど行われなかった垂直接触の状態での動作が行われているのが特徴的である。指の本数は“按”と“摠”が一指でも五指、つまり手でも行われる動作であるのに対し、“圧”はすべて五指、つまり手を用いて行われる動作であった。

上述のとおり“圧”のすべての動作は指が動かない手の静的使用に該当する。指の状態のうち屈伸については指が伸展している状態が 17 例、指が屈曲し、かつ手掌に接触しない状態が 1 例、指が屈曲し、かつ手掌に接触する状態は 0 例であり、ほぼ常に指は伸展している。

指の内外転については“圧”はすべて五指による動作で、かつ指が屈曲し手掌に接触する例はないため、全動作が分析対象となる。内転している状態が 10 例、外転している状態が 5 例、ニュートラルが 3 例であった。

母指の対立は“圧”のすべての動作において認められなかった。

爪の関与は全ての動作で見られなかった。

---

<sup>33</sup> インフォーマントの発言は“把一个东西放在另一个东西上面，压住它。”、“车压到脚了。”、“雪压在枝头上。”（以上 C2）、“把一本书压到了另一本书上。”（C4）であった。

手掌の向きは下向きが 16 例、内向きが 2 例であり、手掌はほぼ常に下向きである。

手によって物体に加えられる力の方向については“圧”は五指を伸展させて手掌全体で物体に圧力をかける動作であり、力の方向は常に手掌の向きと一致する。よって力の方向は手掌の向きと同じで下方向が 16 例、内方向が 2 例となる。

### “圧”の考察

まず身体の中のどの部分を用いて行われる動作であるかについて考察する。“圧”は肩関節や肘関節が動いて手や腕の重みをかけようとする場合もあれば、肩関節や肘関節は動かず腰が前屈し身体全体の重みを物体にかける場合もあった。これらの結果は『東方』の「“圧”は、そのもの自身の重みをかけること。」という指摘に矛盾しないと言えるだろう。物体と接触するのは手であることが多いが、実際には腕や身体全体の重みをかけようとする動作である傾向が強い。また、“圧”では、ひとたび対象物に圧力がかけられるとその状態が持続されることが多かった。“按”と“摠”が動作時に何度も同じ動きが行われることが多かった(たとえば、何度もスイッチを押す)ことに比べれば、“圧”は重みをかけ続ける動作である傾向が強いと言えよう。

動作時に用いられる指の本数については“圧”は常に五指、つまり手全体を用いる動作である。

図 41 “圧”の動作(左図：圧 C901、右図：圧 C1001)



中司 2014:52 では「指の本数は対象物への作用面積に直接関わるため、“圧”や“推”が取りうる対象物は“按”や“摠”に比べてやや大きいと言える。」と述べた。“按”や“摠”について具体的にどのような動作を行ったかという問いに対するインフォーマントの回答をみると、指による動作はスイッチなど比較的小さなものが対象物の場合であり、手による動作は人間など大きめの物体を対象物とする場合であることは上



述した。それに対し常に手を用いて行われる動作を表す“圧”が取りうる対象物はどうのようなかであろうか。以下の調査時インフォーマントが発言した“圧”の対象物(いずれも片手動作)を見てみると、たしかに人、テーブル、(自分の)手など、指では扱いにくい大きさの物体であることが多い。

压着我的手。我们礼仪的时候，你的这个手放在上面嘛，我压着它。(压 C102)

水缸里的球压下去。(压 C301)

用身体压住对方。(压 C402)

压桌子。(压 C501)

だが一方で、少数ではあるが指でも扱うことが可能と思われる大きさの物体を対象物とする場合もある。

洗发水，压压压出来。(压 C102)

盖章的时候，压在上面。要把那个章使劲压一下。(压 C201)

シャンプーのプッシュボタンや印は一般的にそれほど広い面積を持たないため、押そうと思えば一指でも押すことはできる。しかし調査では指を用いた動作ではなく手を用いて動作が行われた。これは“圧”という動作の本質的な目的・機能が物体に主体自身の重みをかけることであり、指ではその目的を遂行しにくく手全体や手掌の面としての機能を必要とするためであると考えられる。

以上より“圧”が手全体を用いて行われる動作であるのは対象物の大きさというより主体自身の重みをかけるという“圧”の動作の目的・機能に由来すると言える。だがこれについては用例が少ないため今後コーパスなどを用いてさらに調査、考察する必要がある。

次に両手の協調の有無、および両手動作時の両手の関係について考察する。“圧”は両手動作がやや多いが片手動作も行われており、両手の場合も片手の場合もあることが分かる。ではどのような場合に片手を用い、どのような場合に両手を用いるのであろうか。

まず 10 例行われた両手動作のうち両手の関係を見てみると面的接触 6 例、非接触 4 例だった。興味深いのは“按”、“摠”、“推”ではほとんど行われなかった面的接触での動作が“圧”では多く行われたことである。両手を重ねた面的接触の状態で物

体に圧力をかける動作では手と対象物の接触面積は片手動作の場合とほぼ変わらない。違うのは接触箇所にかかる手の重みであり、両手が面的接触の場合それは片手の場合の倍になる。面的接触の動作が多く行われた“圧”は限られた面積により大きな重みをかけよう、力を集中させようとする傾向があると考えられる。両手が面的接触の場合のインフォーマントの発言を挙げると以下のごとくである。

我的书页脚折起来的时候，我想让它再变平的时候，这样压。(压 C901)

做饺子，你用白菜会有很多水，把水压出去。(压 C901)

用手用力自上往下使劲地压。(压 C401)

比如手里拿一团棉花，让它变薄了。(压 C1003)

我不想让你看到什么，我可以这样，压着。(压 C101)

折れ曲がった本の頁を押さえて平らにする動作、餃子を作る際に白菜に含まれる水分が多いのでそれを押し出す動作、綿花を両手で押しつぶして薄くする動作など、力を集中させる動作であると言えよう<sup>34</sup>。

次に両手動作のうちの両手の関係が非接触の場合と片手動作の場合についてあわせて考察する。両手が非接触の場合と片手動作の場合には手と対象物との接触面積が異なり、前者は後者の倍である。“圧”は主体自身の重みを物体にかける動作であり、対象物が大きい場合は両手が非接触の状態で動作が行われ、対象物が小さい場合は片手で動作が行われると考えられる。本調査で行われた両手の関係が非接触の動作は計4例、片手動作は8例といずれも用例が少なく、これを検証することは難しい。ここでは参考までにインフォーマントの発言を載せておくにとどめる。

両手が非接触の場合のインフォーマントの発言は以下の通りである。

比如说被子就是它比较不平整嘛，把它压平。(压 C601)

你的行李很多嘛，然后箱子很小，如果装不下的时候压一压。(压 C802)

比如被子，叠被子以后给它压得平整一点儿，薄一点儿。(压 C1002)

比如说我们做健美操的时候，然后老师就会说比如说把手压下来，就是这样。(压

---

<sup>34</sup> ただし「圧 C101」の見せたくないものを両手で隠す動作は重みを必要とする動作ではない。これはむしろ物体を覆う動作を表す動詞、“捂”を用いて表す方が適当なのではないだろうか。

C503)

トランクの荷物が多くて入りきらないので重みをかける動作や、(畳んだ)布団が平らでないので重みをかけて平らにする、もしくは薄くする動作である。いずれも嵩を減らすために重みをかける動作である。対象物はふとんやトランクの荷物など大きめの物体である。体操時に両手を下に伸ばすような動作は手自身が対象物であるため考察対象外とする。

また片手動作の場合のインフォーマントの発言は以下の如くである。インフォーマントが明確な対象物を挙げた例のみ載せる。

洗发水，压压压出来。(压 C102)

盖章的时候，压在上面。要把那个章使劲压一下。(压 C201)

水缸里的球压下去。(压 C301)

用身体压住对方。(压 C402)

压桌子。(压 C501)

压腿。(压 C504)

压着我的手。我们礼仪的时候，你的这个手放在上面嘛，我压着它。(压 C102)

シャンプーのプッシュボタンや印、水がめの中のボールなどは片手におさまる大きさであることが予想される。膝を押さえて脚を伸ばすような動作“压腿”は、対象物は実質的には膝であり、やはり片手で取り扱うことが可能といえよう。なお「压 C102」の儀礼の時に片方の手でもう片方の手を“压”する動作は、必然的に片手動作となる。

図 42 “压着我的手”の動作(压 C102)



一方で対象物が人やテーブルなど片手で取り扱うことが難しそうな大きさの物体が対象物となる場合についての発言もあった。ただし“压桌子”(压 C501)は何のためにテ

ーブルを“圧”するか状況の詳細が不明であるため判断できない。また“用身体圧住 対方。”(圧 C402)は対象物(人)と接触する作用点は手だが、実際には身体全体で相手 を押さえつける動作であり調査ではこの動作は立位で行われた。用例が少ないためこ れ以上の考察は難しく今後の追調査、考察が待たれる。

以上、“圧”の両手の協調の有無、および両手動作時の両手の関係について考察し た。まとめると、“圧”は主体自身の重みを物体にかける動作であり、そのため物体 が大きい場合は両手が非接触の状態となる。物体がそれほど大きくない場合は片手を用いて動作が行われる。ただし物体がそれほど大きくない場合でも大きな重みをかけ る必要がある場合は両手が面的接触の状態で行われると考えられる。

続いて、指の状態について考察していく。指の屈伸について“圧”は指がほぼ常に 伸展している。これは“圧”が主体自身の重み、たとえば手による動作であれば手の 重みを物体にかける動作であり、五指を伸展させて手掌の面としての機能が発揮され る状態にする必要があるためである。指が屈曲した状態では物体に力をうまく伝える ことができない。これは“按”、“摠”で指が伸展している理由と同様である。

指の内外転について筆者は“圧”は内転と外転でそれほど差がでないであろうと 予想していた。しかし予想に反して内転状態の傾向が強かった。これは何を意味して いるのであろうか。“圧”は主体自身の重みを物体にかけることを目的とする動作で あり、自身の手の範囲よりも広い面積に力を及ぼすことを想定しない。したがって指 は内転する傾向が強い。また上述のとおり“圧”は両手動作の場合、面的接触の状態 が多く、これも力を集中させるためであると考えられた。“圧”は力を集中させる傾 向の強い動作であると言える。

母指の対立について“圧”では母指の対立が見られなかった理由は指が伸展してい る理由と同様である。“圧”は手と物体が接触した状態で物体を押す、もしくは押さ える動作である。そのためには手の面としての機能を発揮させる必要があり、母指が 対立している状態では手の面としての機能を発揮できないのである。

最後に手によって加えられる力の方向について考察する。分析結果から“圧”は力 の方向はほぼ常に下方向で、方向への規定が非常に強い動詞である。“圧”の力の方 向が下方向であるという結果は先行研究の指摘と一致する。ではなぜ“圧”は下方向

の傾向が強いのであろうか。それは荒川・劉 1982:210-211 が上から下というのは重力の方向であると指摘しているように、“圧”が主体自身の重みをかける動作を表し、重力方向と一致する上から下が一番力をかけやすいからであるからであろう。

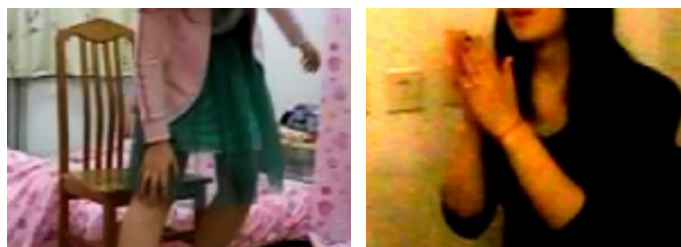
なお調査では下方向のほかに内方向に力をかける動作が 2 例行われた。以下はインフォーマントの発言である。

圧腿。(圧 C504)

比如手里拿一团棉花，让它变薄了。(圧 C1003)

“圧腿”(図 43 左図「圧 C504」)は、インフォーマントは片手の手掌を内向きにし、脚(膝)を押さえて脚を伸ばすような動作を行った。また“比如手里拿一团棉花，让它变薄了”(図 43 右図「圧 C1003」)は、両手の手掌を内向きにし、綿花を薄くするために“圧”する動作である。

図 43 内方向に力をかける動作(左図：圧 C504、右図：圧 C1003)



主体自身の重みを物体にかけることができれば良いため力の方向は上から下に限定されはしないということであろう。だが一般に自身の重みをかける場合、上から下がもっとも自然であり、その結果“圧”では力の方向が下方向の動作が多く行われたと考えられる。

以上の考察をまとめると、“圧”の手に関わる動作では対象物の大きさに関わらず、指ではなく手を用いて動作が行われ、これは“圧”の主体自身の重みを物体にかけるという目的によると考えられる。動作時五指は伸展して手全体や手掌の面としての機能が発揮される状態にあり、また興味深い分析結果として指の内転傾向が強いことが明らかになった。内転して物体に手を添わせると力を集中させることができる。これより“圧”は力を集中させる傾向の強い動作であると言えよう。また調査では両手動

作の場合、両手が重なり合う面的接触の状態での動作が多く行われ、この結果から“圧”はより大きい重みをかけようとする動作を表す傾向が強いといえよう。手によって物体に加えられる力の方向はほぼ常に下方向で、これは《現漢》、《規範》などの記述とも一致する。主体自身の重みをかけるには重力の方向と一致する下方向がもっとも行いやすいためであろう。ただし重みをかけることができればよいので内方向など下方向以外の動作もありうるということが調査から明らかになった。

#### 3.3.2.4 “推”の結果と考察

##### “推”の結果

10名のインフォーマントが“推”について行った手による動作の合計数は27例であった。“推”のすべての動作において指の動きは認められず“推”が表す動作は手の静的使用に該当すると言える。

“推”で多く行われたのは両手が離れた非接触の状態で五指を伸展させ、手全体で前方向に物体を押す動作であった。以下、分析結果の詳細を見ていく。

“推”は全動作27例中、両手動作が20例、片手動作が7例で、明らかに両手動作が多かった。本調査より“推”は両手動作が主であることが明らかになった。両手動作時の両手の関係は非接触が19例、面的接触が1例、線的接触0例で、ほぼ常に非接触の状態である。

ほとんどの動作で肩関節や肘関節の動きが確認され、手以外の身体部位の協調、とりわけ腕の協調が顕著である。ただし肩関節や肘関節の動きがない動作もあり、それは(自転車のハンドルを握って)自転車を押す動作で脚が動く。座位での動作が16例、立位での動作が11例で、立位での動作も一定数行われている。

指の本数についてはすべて五指を用いて行われる動作、つまり手全体を用いる動作であった。

指の状態のうち屈伸については指が伸展している状態が21例、指が屈曲しかつ手掌に接触しない状態が1例、指が屈曲しかつ手掌に接触する状態は5例であった。基本的に指が伸展している点では“按”、“摠”、“圧”と共通する。ただし“推”は指が屈曲して手掌に接触する状態もある点でその他の動詞とは異なる。

指の内外転については“推”はすべての動作が五指、つまり手による動作で、計 27 例中 5 例は指が手掌に接触しており、この場合指は当然内転している。内外転どちらの可能性もある残りの 22 例では内転している状態が 5 例、外転している状態が 12 例、内転も外転もしていないニュートラルな状態が 5 例であった。外転している傾向が強い。

母指の対立についてはすべての動作で母指対立は認められなかった。

爪の関与はすべての動作で見られなかった。

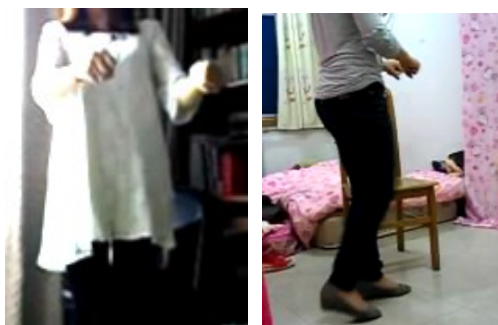
手掌の向きは前向きが 19 例、下向きが 6 例、内向きが 1 例、外向き 1 例で、前向きの傾向が強い。

手によって加えられる力の方向は前方向が 26 例、外方向が 1 例であった。前方向と外方向はいずれも水平方向で、調査で“推”についてインフォーマントが行ったすべての動作が水平方向に力をかける動作であった。なお“推”では指を屈曲させ自転車のハンドルを握って自転車を押す動作なども行われた。このような動作では手掌の向きと手によって物体にかけられる力の方向は一致しなかった。

### “推”の考察

はじめに“推”が身体の中のどの部分を用いて行われる動作であるかについて考察する。手以外の身体部位の協調については“推”はほぼすべての動作で肩関節や肘関節の動きが確認され、ここから手だけでなく腕の協調も必要な動作であることが分かる。さらに(自転車のハンドルを握って)自転車を押す動作などでは脚の協調が必要である(図 44)。

図 44 立位での“推”の動作(左図：推 C105、右図：推 C601)



脚の協調があることで“按、摠、圧”では見られなかった主体が物体と一緒に移動する随伴移動が可能となる。“推”において立位での動作が多く見られたのは随伴移動があるということが一因であろう。以上のことから“推”のいずれの動作においても物体と接触するのは手の部位であるが手以外の身体部位の協調、特に腕の協調が必要な動作であると言える。これは李葆賈 2013:290 の指摘に一致する。

動作時に用いられる指の本数は“推”はすべて五指、つまり手による動作である。なぜ“推”は指ではなく手で行われる動作なのだろうか。上述のとおり“圧”が手を用いて行われる動作で指による動作ではないのは対象物の大きさというよりは“圧”の動作の目的・機能、つまり主体自身の重みを物体にかけるということと深く関係した。

表 8 “推”の動作の具体的な状況<sup>35</sup>

何をしている動作かについてのインフォーマントの回答	計
①人を押す	8
②ドアを押す	7
③(自転車など、ハンドルのある)車を押す(押して歩く) <sup>36</sup>	5
④窓を押す	2
⑤テーブルを押す	2
⑥車を押す	1
⑦トランクを押す	1
⑧荷物を押す(タイヤ付)	1
合計回答数	27

<sup>35</sup> 「具体的に何をしている動作か」についてのインフォーマントの回答は具体的な対象物が挙げられた場合のみ載せた。また回答は延べ数をカウントしたため動作数とは一致しないこともある。

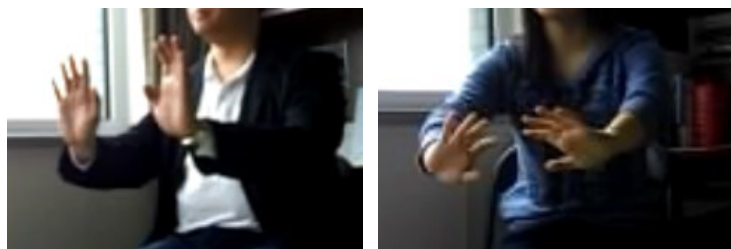
<sup>36</sup> インフォーマントのものの発言は“車”が 2 例、“自転車”が 2 例、“小车”が 1 例だった。動作時指は屈曲して指先は手掌に接触することからハンドルを握っているものと筆者は判断した。



それでは“推”が手で行われる理由について調査時のインフォーマントの発言を参考に考察すると、表 8 より人やドア、車、窓、テーブル、トランク、荷物(タイヤ付)など、いずれの場合も大きい物体を対象物として取ることが分かる。このことから指による動作では力が足りないため手を用いていると考えられる。つまり“推”が手による動作で指による動作でない理由は一般的に“推”が取りうる動作の対象物が比較的大きな物体であり、指では力が足りず物体を移動させるという“推”の動作目的を達成できないからであると考えられる。また動作時は腕全体が動くことが多く、時には脚の協調もある。指のみで完成される小さな動作ではない<sup>37</sup>。

次に両手の協調の有無、および両手動作時の両手の関係について考察する。“推”には片手動作もあるが基本的には両手動作である。また両手動作時、手と手がほぼ常に離れている非接触の状態である。

図 45 両手を用いる“推”の動作(左図：推 C201、右図：推 C301)



両手を用いた場合、片手の場合に比べ、より大きな力を物体にかけることができる。また両手が非接触の状態での動作は片手動作や両手が接触する状態での動作に比べてより広い範囲に手の力を伝えようとする動作であるといえる。“推”について調査において両手が非接触の状態で物体を押す動作が多く行われた理由は“推”の取りうる対象物が一般に一定の大きさを持ち、母語話者が“推”について比較的大きな力を必要とする動作であるというイメージを持っていることによると考えられる。

続いて指の状態について考察する。指の屈伸に関しては“推”は基本的には指は伸展している。また各々のインフォーマントが一番目に行った動作を見てみると 10 人

<sup>37</sup> 指を用いて物体を移動させる場合は、普通“用手指推”のように「指で」と言い表さなければならない。

中 8 人が指を伸展している状態での動作を行っており、やはり母語話者にとって“推”は指が伸展しているイメージが強いことが分かる。“推”の多くの動作で指が伸展している理由は上述の“按”、“摠”、“压”と同様であると考えられる。つまり五指を伸展させ手が面としての機能が発揮できる状態にし、物体に手の力を伝えやすくするためである。

ただし調査では“推”について指が屈曲して指先が手掌に接触している状態での動作も 5 例行われた。インフォーマントの回答よりすべて(自転車のハンドルを握り)自転車を押す動作であった。“推”は物体の移動を目的とし、物体を動かすことができればそれでよいと、対象物の形状や構造によっては手で物体の一部を握って力を加え物体の構造を利用して物体全体を動かそうとすることもある。たとえば自転車のハンドルを握って自転車を押す動作やドアノブを握ってドアを押す場合などが考えられる。この場合物体の下部にタイヤがついていたり<sup>38</sup>蝶番がついて動かしやすくなっていたり、物体はあらかじめ動かされることを想定した構造になっていることが多い。“推”は手の力を物体に伝えてそれを動かすことができればよい。そのため自分の身体より大きな物体でも“推”できる。

指の内外転については“推”は外転傾向が強いことが調査より明らかになった。これは“推”が対象物の移動を目的とし、かつ対象物が一般に一定の大きさを持つことによるであろう。手の力をより広い面積に及ぼそうとするため指は外転する傾向が強いと考えられる。

母指の対立については“推”のすべての動作で母指は他指に対立しなかった。“推”は物体を押す動作であり、一般には五指を伸展させて手掌全体の面としての機能を発揮させる状態であることが多い。母指が対立しては手掌の面としての機能を発揮できない。

最後に手によって物体にかけられる力の方向について考察する。調査では“推”について行ったインフォーマントの動作の力の方向はすべて水平方向であった。その理

---

<sup>38</sup> 森・宮畑 2011:3 が“推”の中心義として「(車輪のついたもの・ドアなどを)手で前に押す」と、“推”の対象物が車輪のついたものである場合があることを指摘している。本調査の結果はそれに一致する。

由として以下のことが考えられる。外界において水平方向にはさえぎるものはなく物体は自由に移動できる。特に地面においては人は物体を水平に移動させるとともに歩いて随伴移動することができる。そのため物体の移動を目的とする“推”は水平方向への傾向が非常に強いと考えられる。

また本調査でインフォーマントが行った動作は水平方向のうち外方向の 1 例以外、のこりすべて前方向であった。確かに物体が存在する位置、たとえば横にいる人を押して移動させる場合などでは外方向に力を加えることもあるだろう。しかし調査で前方向の傾向が強かったのは物体を移動させる場合日常的に自分から見て前方向に力を加える動作がもっとも自然で力を加えやすいことによると考えられる。

次に垂直方向、つまり上や下へ力をかける動作が行われなかった原因について考察したい。上述したように我々が生きる外界において下方向には地面があり物体を地面より下に押し込むことはあまり多くはない。そのため物体の固定などを目的とする動作の場合は下方向に力を加える動作が想像されやすいだろうが、物体の固定とは反対の目的、つまり物体の移動を目的とする動作では下方向に力をかける動作は想像しにくい。

では調査で上方向への動作が行われなかったのはなぜであろうか。荒川・劉 1982:212 は“推”の方向について物体を(ななめ)上に押しあげる場合もあるとし、「前か外」では狭いと述べていた。確かに実際の状況ではそのような場合も存在するであろう。しかし地球には重力が存在するため水平方向とは異なり、我々人間は上方向へは物体とともに随伴移動することはできない。そのため物体を動かすことができたとしてもせいぜい自分の手の届くわずかな距離に限られる。このため稀有な状況では(ななめ)上方向に物体を押し上げることはあるかもしれないが、本調査では母語話者の動作イメージとしては上方向はなく水平方向、そのうちのほぼ常に前方向であることが明らかになった。

以上をまとめると、“推”は基本的に両手を用いて行われ、両手の関係はほぼ常に非接触である。また指は伸展し外転している傾向が強い。これは一般に“推”の取りうる対象物がドアや人など大きな物体であり、より大きな力を広い範囲に及ぼそうとした結果の手の使われ方であると考えられる。手によって加えられる力の方向は水平

方向で、とりわけ前方向への傾向が強い。荒川・劉 1982、『類義語』では力の方向が上の動作もあるという指摘があったが本調査では上方向の動作は行われなかった。その原因として人は外界において水平方向の移動は自由であるが上方向への移動は重力があるため制限をうけるためであると考えられる。

### 3.3.3 分析項目別の結果と考察

章末の表 7 は分析項目別の典型、非典型を示したものである。

#### 3.3.3.1 分析項目別の結果

##### 合計動作数についての結果

10 名のインフォーマントが各動詞について行った手による動作の合計数には差がみられた。“按”が 28 例、“摠”が 22 例、“压”が 18 例、“推”が 27 例であった。

“按”と“推”は、“摠”と“压”にくらべ、合計動作数がやや多かった。なお“压”についてはこのほかに臀部による動作が 3 例行われ、人間以外の無情事物による行為も 4 例あった。“按”、“摠”、“推”についてはすべて手による動作が行われた。

##### 手以外の身体部位の協調についての結果

“按”と“摠”では多くの動作で肘関節や肩関節の動きが確認された。また手関節の掌屈が確認された動作もあった。“压”は肩関節や肘関節が動くこともあれば、肩関節や肘関節は動かず腰が前屈する場合もあった。これは手や腕のみではなく身体全体による動作であると言える。この結果“压”では立位での動作が多く見られた。“推”ではほとんどの動作で肩関節や肘関節の動きが確認され、腕の協調が顕著な動作であることが分かる。また脚が動いて物体とともに主体が随伴移動する動作も行われた。立位での動作が多く見られた。

##### 両手の協調の有無についての結果

“按”と“摠”は基本的に片手による動作である。それに対し“推”は基本的に両手動作である。また“压”は両手動作と片手動作がほぼ同数行われた。

##### 両手動作時の両手の関係についての結果

両手動作の場合の両手の関係について“按”は基本的に非接触である。“摠”は常

に非接触である<sup>39</sup>。“圧”は両手動作では面的接触での動作がやや多く行われ、その他に非接触での動作も行われた。線的接触の動作はない。“圧”は“按”、“摠”、“推”ではほとんど行われなかった面的接触の状態が多い点が特徴的である。推”はほぼ常に非接触であった。

### 指の本数についての結果

“按”は一指もしくは五指、つまり手による動作が行われた。“摠”も同じく一指による動作と五指(手)による動作が行われた。“按”と“摠”が指でも手でも行われる動作であるのに対し、“圧”と“推”は常に手を用いる動作である。

### 指の状態についての結果

“按”と“摠”は各々1例のみ指の動きが見られたがその他のすべての動作においては指の動きは見られなかった。“圧”、“推”はすべての動作において指の動きは認められなかった。“按”、“摠”、“圧”、“推”が表す動作が基本的に手の静的使用に該当することが分かる。

#### 1)指の屈伸についての結果

“按”、“摠”、“圧”は指が伸展している傾向が非常に強い。また指が屈曲して指先が手掌に接触する例はない点でも共通する。“推”も指が伸展している傾向が強いが、その他の動詞と異なり指が屈曲して指先が手掌に接触する状態での動作も行われた。

#### 2)指の内外転についての結果

内外転のどちらの可能性もある動作について分析結果を改めてまとめると表9のようになる。“按”と“摠”は内転している場合も外転している場合もあり、特に傾向は見られずどちらにも偏っていない。それに対し“圧”と“推”では傾向が見られた。“圧”は内転傾向にあり、“推”は外転傾向である。

---

<sup>39</sup> ただし“按”は両手動作の合計数が6例、“摠”は5例と用例が少ないため、これらについては参考値として扱う。

**表 9** 指の内外転についての結果(内外転のいずれの可能性もある場合)(数字は動作数)

	内転状態	外転状態	ニュートラル	計
按	5(41.7%)	5(41.7%)	2(16.7%)	12(100%)
摠	6(60.0%)	4(40.0%)	0(0%)	10(100%)
圧	10(55.6%)	5(27.8%)	3(16.7%)	18(100%)
推	5(22.7%)	12(54.5%)	5(22.7%)	22(100%)

### 3)母指の対立についての結果

“按”、“摠”、“圧”、“推”のすべての動作において母指対立は認められなかった。

### 爪の関与についての結果

“按”、“摠”、“圧”、“推”のすべての動作において爪の関与は見られなかった。

### 手掌の向きについての結果

“按”の手掌の向きは下向きの傾向があるが、その他に内向き、前向きの動作も行われた。“摠”の手掌の向きは下向きの傾向が非常に強い。“圧”の手掌の向きは下向きの傾向が非常に強く、その他内向きの動作も行われた。“推”はその他の動詞とは異なり手掌の向きは前向きの傾向が非常に強く、また下向きの動作も行われた。

### 手によって加えられる力の方向についての結果

手によって物体に加えられる力の方向は“按”と“摠”は下方向である傾向が非常に強く、前方向に力を加える動作も行われた。“圧”は力の方向は下方向の傾向が非常に強い点で“按”、“摠”と共通するが、“按”と“摠”では行われなかった内方向の動作もある。“推”は力の方向はほぼ常に前方向である。外方向の動作も1例行われたが前方向、外方向いずれも水平方向の動作である。

### 3.3.3.2 分析項目別の考察

#### 手以外の身体部位の協調についての考察

“按”、“摠”、“压”、“推”では多くの場合、肘関節や肩関節の動きが確認された点で共通する。ただし“按”、“摠”、“推”は手を物体と接触させその状態を維持した状態で物体に圧力を加える動作が行われたのに対し、“压”では単に手を対象物の上にのせているだけで圧力を加える動きがなされない場合もあった<sup>40</sup>。これは『東方』による主体自身の重みをかける動作であるという記述に一致する。主体自身の重みをかけることができれば身体のどの部位で行われるかはそれほど問わないため手のみの重みが加えられる場合もあれば、腕や体幹の重み、(体幹の重みに近いが)臀部の重みが加えられる場合もあり、さらには無情事物による行為もある。この点で“按”、“摠”、“推”とは異なる。

“推”は基本的に両腕が動き常に手全体を用いた動作であることから、手というよりは腕の働きが顕著な動作である。つまり物体と接触するのは手の部位だが腕が主な働きをする動作であると言えるだろう。これは李葆嘉 2013:267 の指摘に一致する。また“推着自行车走。”(推 C302)は腕は動かず脚が動いて物体を押す動作であり、物体と接触するのは手の部位だが脚の協調(身体全体の協調と言ってもよいかもしれない)が必要である。このような随伴移動の動作は脚の協調によって可能となり、“按”、“摠”、“压”では見られなかった。これは“推”が物体の移動を目的とする動作を表すことによる。

“按”と“摠”では多くの動作で腕の協調があるが、手関節が掌屈するのみの動作も行われた。この結果より“按”と“摠”は手のみで動作が完成する場合もあることが分かる。

### 指の本数についての考察

“按”と“摠”について本調査で行われたのは一指もしくは五指(手)で行われる動作であった。“按”と“摠”は指もしくは手で行われる動作である。一方、“压”と“推”は常に五指(手)を用いて行われる動作である。“按”、“摠”は“压”、“推”と、「動作の際に一指を用いるか」において対立する。

---

<sup>40</sup> インフォーマント C1 の動作“压着我的手。我们礼仪的时候，你的这个手放在上面嘛，我压着它。”(压 C102)は片手を片手の上に置いているだけで、その状態からさらに圧力をかける動作ではなかった。

動詞別の考察で述べたように“按”と“摠”では指を用いるか手を用いるかは対象物の大きさによると考えられる。すなわち対象物が比較的小さいものの場合は指を用い、対象物が比較的大きいものの場合は指では力が足りずより大きな力が必要となるため手を用いると考えられる。

一方、“圧”は指を用いた動作ではなく手を用いた動作である。それは“圧”が主体自身の重みをかけることを目的とする動作であり、対象物の大きさの如何に関わらず指ではその目的を遂行しにくいためであると考えられる。

“推”が手を用いる動作を表し指を用いる動作ではないのは基本的に大きい物体を対象物として取るためであると考えられる。なお手以外の身体部位の協調に目を向けると“推”は多くの場合腕の力を必要としており、ここからもより大きな力が必要な動作であることが分かる。

このように指で行われる動作か手で行われる動作か、またその原因は、各々の動詞で異なることが本考察から明らかになった。

#### **両手の協調の有無、および両手動作時の両手の関係についての考察**

両手の協調の有無については“按”、“摠”は基本的に片手動作、“推”は基本的に両手動作である。“圧”には両手動作と片手動作どちらの場合も同程度存在している。このことから両手の協調の有無について“按”、“摠”、“推”と“圧”は優位条件があるか否かで対立すると言える。すなわち“按”、“摠”、“推”は優位条件があるが“圧”はない。“按”、“摠”は片手動作が優位であるが“推”は両手動作が優位である。“按”、“摠”と“推”は基本的に「動作の際に両手を用いるか」において対立する。また両手動作時の両手の関係は“按”、“摠”、“推”は基本的に非接触であるのに対し、“圧”は非接触の場合もあるが面的接触がやや多い。これより、“按”、“摠”、“推”と“圧”は、基本的に非接触か否かにおいて対立すると言える。

“按”と“摠”において片手を用いるか両手を用いるかについては対象物の大きさ、およびそれに伴い必要となる力の強さに関係している。両手動作時の両手の関係は基本的に非接触であり、両手の協調の有無と同じく対象物の大きさが関係すると考えられる。だが“按”と“摠”は基本的に片手動作であり、母語話者の動作イメージ



としてはそれほど大きな力を必要とする動作ではない傾向が強いと言えよう。

それに対し基本的に両手動作で行われ、かつほぼ常に両手の関係は非接触である“推”は母語話者にとって大きな力を必要とする動作であるというイメージが強いと言える。

“圧”は“按”、“摠”、“推”とは異なり基本的に片手動作か両手動作かの傾向がない。また両手動作時の両手の関係は“按”、“摠”、“推”ではほとんど見られなかった面的接触での動作がやや多い。面的接触の場合、限られた範囲に力が集中する。このような動作が多く行われた“圧”は力を集中させる傾向が強いと言える。

### 指の状態についての考察

#### 1) 指の屈伸についての考察

指の屈伸に関しては“按”、“摠”、“圧”、“推”は基本的に伸展している点で共通する。よってこれらの動詞は「指は伸展しているか」において共通すると言える。

“按”、“摠”、“圧”、“推”で基本的に指が伸展している理由はこれらの動詞が手を物体に接触させて押す、もしくは押さえる動作を表すことによる。指を屈曲させた拳のような状態では力を伝えにくい。そのため指を伸展させ手の面としての機能を発揮させる必要があるであろう。

#### 2) 指の内外転についての考察

指の内外転については、内外転のいずれの可能性もある場合における分析結果を見てみると(p100 表 9 参照)、“按”と“摠”は特に傾向は見られなかった。また“圧”と“推”も典型といえるほどの傾向は見せなかったものの、パーセンテージでは“圧”は内転している傾向があり、一方“推”は外転している傾向を見せた。ここから“按”、“摠”と“圧”、“推”は指の内外転において偏りがあるかにおいて対立する。“按”、“摠”は偏りがないが“圧”、“推”は偏っている。

“圧”は主体自身の重みを物体にかけることを目的とする動作を表し、“推”は物体の移動を目的とする動作を表す。“圧”には自身の手の範囲よりも広い面積に力を及ぼすことが想定されていない。それは逆に言えば手の範囲内の面積だけに力を集中させようとするものであろう。したがって指は内転する傾向が強い。一方“推”は基本的に大きめの物体を対象物とし、それ全体に手の力を及ぼそうとするため指は外転

する傾向が強い。

### 3)母指の対立についての考察

“按”、“摠”、“压”、“推”のすべての動作で母指の対立は見られなかった。4つの動詞は「母指は対立するか」においていずれも対立しない点で共通する。母指の対立は一般に物体をつまんだり持ったりする物体の把持(把握)を目的とする動作に多くみられる。“按”、“摠”、“压”、“推”は手と物体に接触面を形成してそこから手の力を伝えることを目的とする動作を表し、手の面としての機能を発揮させる必要がある。母指が対立しては手掌や指腹の面としての機能を発揮できない。それゆえこれらの動詞についての動作では母指の対立は見られなかったと考えられる。

#### 手によって物体にかけられる力の方向についての考察

手によって物体にかけられる力の方向は各々の動詞で傾向が見られた。“按”、“摠”、“压”では下方向への傾向が強いが、“推”では下方向の動作はなく前方向の傾向が強い。ここから“按”、“摠”、“压”と“推”は「力の方向は下であるか」において対立する。すなわち“按”、“摠”、“压”は下方向であるが、“推”は下方向ではない。また“按”、“摠”は前方向の動作もあるが、“压”には前方向の動作がなく、一方、内方向の動作がある。ここから“按”、“摠”と“压”は「力の方向は前であるか」において対立する。“按”、“摠”は前方向であるが、“压”は前方向ではない。“按”、“摠”は力の方向に関するすべての分析項目結果で共通する。

“按”、“摠”で力の方向が下方向への傾向が強いのはこれらの動詞が表す動作の目的に関係すると考えられた。“按”、“摠”は物体の固定を目的とする傾向がある。外界の下方向には地面という平面が存在しており、物体を固定するためには下方向に力を加えれば容易にその目的が達成できるだろう。その結果“按”、“摠”では下方向の傾向が強い。逆に“按”、“摠”は上方向の傾向がないのは上方向は空につながり固定を目的とする動作とは相いれないためであると考えられる。

“压”において下方向の傾向が強いのは“压”が主体自身の重みをかける動作であり、そのような動作を達成するには重力方向と一致する下方向が行いやすいためであろう。

“推”の力の方向について前の傾向が強いのは“推”の動作の目的が物体の移動

であることによると考えられる。外界において特に制限がなければ水平方向に障害物はなく物体の移動は自由である。また人は地面に脚をつけて物体とともに水平方向に随伴移動することも可能である。上方向の傾向が見られなかったのは上方向は空につながっていて障害物はないが地球には重力があるため、人が上方向に移動することは難しいことによると考えられる。

### 3.3.4 小結

以上、押す動作を表す“按”、“摠”、“压”、“推”について考察した。調査を通してこれらの動詞が表す動作の詳細を示すことができたと思われる。いずれの動詞が表す動作においても動作時に指は動かず手の静的使用に該当する。

“按”、“摠”、“压”、“推”の住み分けにおいて特に重要な特徴は、動作時に用いられる身体部位、および物体にかけられる力の方向であると考えられる。

動作時に用いられる身体部位は“按”と“摠”は指もしくは手であるが、“压”と“推”は手である。“摠”の身体部位についての先行研究の記述は「手で」や「手や指で」のように一致しなかったが本調査により手でも指でも行われる動作であることが明らかになった。“压”は手を用いる動作のほか臀部など手以外の身体部位の動作も表すことができ、さらに無情事物による行為も表す。これは荒川・劉 1982:211 の指摘に一致する。また“按”、“摠”は基本的に片手動作であるが、“推”は基本的に両手動作であり、“压”は両手、片手かにおいて優位条件はないことが本調査から明らかになった。両手動作時の両手の関係について“按”、“摠”、“推”は基本的に非接触であり、対象物が大きく強い力が必要な場合に両手を用いる傾向が強い。基本的に両手動作である“推”は強い力を用いる動作である傾向が強いと言えよう。

“压”の両手動作時の両手の関係は面的接触が多いことから“压”は力を集中させる動作である傾向が強いことを本稿で新たに指摘した。

力の方向については“压”は下方向の傾向が強く、“推”は前方向への傾向が非常に強い。これは森・宮畑 2011:3 の記述とも一致する。本稿では新たに“按”、“摠”の力の方向も下方向の傾向が強いことを明示的に指摘した。そしてそれぞれの動詞における力の方向の傾向を主に動作の目的との関連から考察した。

“按”、“摠”、“压”は下方向への傾向が非常に強く物体の移動を目的とするものでないが、“推”は前方向への傾向が非常に強く物体の移動を目的とする。このように“按”、“摠”、“压”と“推”の違いは容易に見て取れる。“压”、“按”、“摠”についていうと、“压”は主体自身の重みをかける動作で手以外の動作および人間以外の無情物の行為も表すのに対し、“按”、“摠”は指や手で圧力を加える動作である。ただし“压”が“按”、“摠”と作用点が共通する場合、つまり手による動作である場合、三者は動作としては非常に似通っている<sup>41</sup>。

その他に本稿では新たに指の内外転について“压”は内転傾向があり、“推”は外転傾向が強いことを指摘した。“压”は内転傾向であるのは自身の手の間よりも広い面積に力を及ぼすことを想定しない、つまり手の範囲内の面積だけに力を集中させようとした結果であると考えられる。“推”は外転傾向が強いのは基本的に大きめの物体を対象物とし、それ全体に手の力を及ぼして物体を動かそうとするためであると考えられる。

---

<sup>41</sup> 1名のインフォーマント(C3)は「自分の理解では“按”と“摠”は同じである」、さらには「“按”と“压”は同じである」と述べている。

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)<sup>42</sup>

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立								
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転									
托	托C101	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C201	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C301	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C401	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C501	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C502	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C503	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C601	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C701	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0
					0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	托C702	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C703	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C704	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C801	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	
	托C802	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	
	托C901	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C902	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C903	0			0	1	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	
	托C1001	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	托C1002	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	

<sup>42</sup> 片手による動作の場合は「両手の関係」は関係がないため、表では斜線とした。

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)<sup>43</sup>

	分析項目	何をしている動作か
	動作タグ	
托	托C101	托起来，托着。
	托C201	手托一本书/托着小孩子，托着婴儿。
	托C301	托着一个碗/托着一个小的雕塑。
	托C401	托着盘子/托着碗。
	托C501	比如说小孩，不会抱，托着他/托着电脑。
	托C502	力气大的可以啊，男孩子可以托起来。
	托C503	但女孩子一般是这样。
	托C601	这样把什么东西托起来/托个托盘。
	托C701	托着包，托起来。
	托C702	托盘子。托起/站起来，顶住。手把什么托起来了就是要顶住。就是用自己的身体作为一个支柱把它整个顶起来。
	托C703	
	托C704	比如说你上火车要往行李架上放东西，把包托上去。
	托C801	(托着书包。)
	托C802	我在发愣的时候，我在想东西的时候，这样托着。
	托C901	托着下巴。
	托C902	托着下巴。
	托C903	托着下巴。
	托C1001	我手里托着一个大盘子。
	托C1002	服务员手里托着一个盘子/把一本书托起来。然后让你这样地看到。

<sup>43</sup> 「何をしている動作か」については、調査時のインフォーマントの発言をできるだけそのまま載せた。データがない場合は斜線とした。またインフォーマントは発言はしなかったものの実際に物体を使用して動作を行った場合は、その動作を括弧内( )に示した。

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立								
			接触	線的 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転			上	下	内	外	前	後	
捧	捧C101	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	
					0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	
	捧C102	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1		
	捧C201	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	捧C202	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
					0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	捧C301	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
					0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	捧C302	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	
	捧C401	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	捧C501	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	捧C502	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	
	捧C503	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	
	捧C504	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	
	捧C505	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	
	捧C601	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	
	捧C602	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
					0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	捧C603	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0
					0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0
	捧C604	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	
	捧C701	1	1	1	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		何をしている動作か
捧	捧C101	捧着一个大的篮子之类的。
	捧C102	
	捧C201	手捧一束花/手捧鲜花。
	捧C202	手捧一束香。放在佛前的这种香，捧，三支香。
	捧C301	捧着花。
	捧C302	现在的捧一般都是两只手拿着都可以叫捧。
	捧C401	捧着水/捧着书来看书。
	捧C501	如果是散的瓜子花生捧这样捧，糖这样捧。
	捧C502	我捧着一个花。
	捧C503	我捧着一个花/花就是它不一束嘛(“花它不就是一束嘛”の言い間違えであると思われる)。你就抱着就捧这个花就是捧。
	捧C504	献给比较尊敬的人，比如捧着一什么东西这样捧。
	捧C505	献给比较尊敬的人，比如捧着一什么东西这样捧。哈达。
	捧C601	捧一束鲜花/捧个奖杯。
	捧C602	捧个奖杯。
	捧C603	捧一束花。
	捧C604	捧一杯茶。
	捧C701	就是需要用两只手，表示它很珍贵，很珍惜它。



表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立								
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転			上	下	内	外	前	後	
捧	捧C702	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	捧C801	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	捧C901	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	捧C902	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	捧C1001	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
端	端C101	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
					0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	
	端C102	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	
	端C201	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	端C301	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	
	端C401	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	
	端C402	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	端C501	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	端C502	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	
	端C503	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	端C601	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	
	端C602	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	
	端C603	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	
	端C701	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
					0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
	端C702	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
	端C703	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		何をしている動作か
捧	捧C702	就是需要用两只手，表示它很珍贵，很珍惜它/用手捧一捧水。用手作为容器把它捧起来。就是很怕它丢掉的意思。
	捧C801	手里捧着花/捧着好吃的东西/捧着钱。
	捧C901	捧着（书包）。
	捧C902	捧的话，一般是贵重的东西，容易碎的东西，玻璃杯什么的/或者是有亲人过世的时候，我就是这样捧骨灰盒。
	捧C1001	捧着一本书/比如有很多糖。我就捧起来一些糖。
端	端C101	我端着这杯茶。
	端C102	端着碗。
	端C201	端着盘子。
	端C301	端着一盆水/端着水罐。
	端C401	端着水杯。
	端C402	端着水杯。
	端C501	比如说一个碗一个盘我们这样端着。
	端C502	比如说一个碗一个盘我们这样端着/电脑端着。手这样夹起来端一个东西。
	端C503	比如说一个碗一个盘我们这样端着。
	端C601	端盘子。
	端C602	端碗。端碗你把碗拿了手上这个动作就叫端。
	端C603	端盘子。
	端C701	端杯子。
	端C702	服务员端菜。就把它平平地放着。
	端C703	端一盘菜。

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立								
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転			上	下	内	外	前	後	
端	端C801	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	端C901	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	端C902	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
					0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	端C1001	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
握	握C101	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C102	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	握C201	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C301	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C302	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	握C401	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C402	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C403	0			0	0	1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C501	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	握C502	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C503	0			0	0	1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C504	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C601	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C602	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C701	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C702	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	握C703	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		何をしている動作か
端	端C801	端盘子。
	端C901	端餐盘。
	端C902	端水。
	端C1001	手里端这个盘子。
握	握C101	握手。
	握C102	(录音笔)我握住了。
	握C201	握手/握住球拍。握球拍。
	握C301	和别人握手。
	握C302	握着一支笔/握着一个球。
	握C401	握，握住。
	握C402	握手，握住/握笔。
	握C403	握笔。
	握C501	抓住什么东西。
	握C502	我要跟你握手。
	握C503	握一支笔。
	握C504	握这个杯子。握就是手能够拿下的那种感觉/握着朋友的手。
	握C601	(握杯子。)
	握C602	握手。
	握C701	(握录音笔)/握拳。
	握C702	握手。把手握住。
	握C703	握手。

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き					
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立							
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転			上	下	内	外	前	後
握	握C801	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0
	握C802	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	握C803	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	握C804	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0
	握C901	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
	握C902	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	握C903	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	握C1001	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	握C1002	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握C1003	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
攥	攥C101	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	攥C102	0			0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0
	攥C103	1	1	1	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	攥C201	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
	攥C301	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	攥C401	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	攥C501	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	攥C601	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	攥C701	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果(次頁に続く)

分析項目		何をしている動作か
動作タグ		
握	握C801	握自己的手。
	握C802	握別人的手。
	握C803	握別人的手。
	握C804	比如说我们在公共汽车上，然后呢，它有很多那个杆子嘛，我可以这么握住。
	握C901	握手。
	握C902	握健身球。
	握C903	握健身球。
	握C1001	握手。
	握C1002	自己握拳。
	握C1003	手里握着东西。我手里握着一个鸡蛋。
攥	攥C101	用力地抓住的感觉。
	攥C102	这个纸（一卷卫生纸）我攥住。
	攥C103	洗完的衣服，比如说这是一个衣服，我要把它那个水弄干，我可能这样使劲地，这个叫攥。
	攥C201	如果没理解错的话，比如说攥在手里的攥就这个。就是力量很大的感觉。攥在手里。把一个小东西。比如说钱，比如说得到的某一个很重要的消息，一个电报，攥在手里。
	攥C301	把一个东西紧紧地握在手里。比如说手机，比如说钱。
	攥C401	他是攥着拳头，可能由于紧张，由于很紧张，他攥着呢/为了抓某些东西，比如攥着笔，拿着笔的意思呢/这个毛巾湿了吧，攥，使劲攥住。让他水呢滴下去。毛巾类似于拧干这种，攥干。
	攥C501	把它攥在手里面。但比较劲。比如我这儿有钱，我怕别人拿，攥得紧紧的。或者是我手里面攥着纸条或者信。
	攥C601	什么东西放手里面，攥得好紧，就捏得好紧。比如说你手上有对你很重要的东西。比如说钱吧。拿个钱。攥得好紧。就怕别人把它拿走。
	攥C701	攥是用手把一个东西捏得很紧。就攥住。就握得很紧。

表2 “托、捧、端、握、攥”の結果

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立								
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転									
攥	攥C702	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	攥C801	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	攥C802	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
					0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	攥C803	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	
	攥C804	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	攥C901	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	攥C902	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
	攥C1001	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	攥C1002	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0

分析項目 動作タグ		何をしている動作か
攥	攥C702	攥就是握得很紧的意思。
	攥C801	用力地。
	攥C802	把毛巾攥干。
	攥C803	攥金币。
	攥C804	攥拳头。我特别生气，然后我攥着拳头，表示我很愤怒。用力地去握，紧握。
	攥C901	比如说笔，细条的东西可以这样攥/攥住他的手。一般是有感情的就是这样子，拉住一个人的手也可以说攥住他的手。
	攥C902	攥住衣服。
	攥C1001	我很紧张，所以攥着手。或者是我把一个东西拿得很紧。我手里攥着钱。
	攥C1002	握手特别用力的时候，也可以说紧紧攥着他的手。

表3 “托、捧、端、握、攥”の分析項目別の動作数

分析項目 動詞	合計 動作数	両手		両手の関係			手					指							
												伸展・屈曲			内転・外転			母指対立	
		両手	片手	線的 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	内転	外転	ニュー トラル	対立	非対立
托	19 (100%)	11 (57.9%)	8 (42.1%)	0 (0%)	2 (18.2%)	9 (81.8%)	0 (0%)	1 (5.3%)	0 (0%)	0 (0%)	18 (94.7%)	16 (84.2%)	3 (15.8%)	0 (0%)	12 (63.2%)	4 (21.1%)	3 (15.8%)	0 (0%)	19 (100%)
捧	22 (100%)	22 (100%)	0 (0%)	8 (36.4%)	3 (13.6%)	11 (50.0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	22 (100%)	3 (13.6%)	18 (81.8%)	1 (4.5%)	10 (45.5%)	6 (27.3%)	6 (27.3%)	6 (27.3%)	16 (72.7%)
端	19 (100%)	16 (84.2%)	3 (15.8%)	1 (6.3%)	0 (0%)	15 (93.8%)	0 (0%)	0 (0%)	1.5 (7.9%)	0 (0%)	17.5 (92.1%)	7 (36.8%)	5.5 (28.9%)	6.5 (34.2%)	11.5 (60.5%)	3 (15.8%)	4.5 (23.7%)	4 (21.1%)	15 (78.9%)
握	27 (100%)	1 (3.7%)	26 (96.3%)	1 (100%)	0 (0%)	0 (0.0%)	0 (0%)	0 (0%)	2 (7.4%)	0 (0%)	25 (92.6%)	0 (0%)	15 (55.6%)	12 (44.4%)	22 (81.5%)	0 (0%)	5 (18.5%)	11 (40.7%)	16 (59.3%)
攥	18 (100%)	2 (11.1%)	16 (88.9%)	1 (50.0%)	0 (0%)	1 (50.0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	18 (100%)	0 (0%)	2 (11.1%)	16 (88.9%)	16 (88.9%)	1 (5.6%)	1 (5.6%)	2 (11.1%)	16 (88.9%)

分析項目 動詞	爪		手掌の向き					
	爪関与	爪非関与	上	下	内	外	前	後
托	0 (0%)	19 (100%)	15.5 (81.6%)	0 (0%)	1.5 (7.9%)	0 (0%)	0 (0%)	2 (10.5%)
捧	0 (0%)	22 (100%)	13 (59.1%)	0 (0%)	7 (31.8%)	0 (0%)	0 (0%)	2 (9.1%)
端	0 (0%)	19 (100%)	10 (52.6%)	0 (0%)	9 (47.4%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)
握	0 (0%)	27 (100%)	6 (22.2%)	3 (11.1%)	16 (59.3%)	1 (3.7%)	0 (0%)	1 (3.7%)
攥	0 (0%)	18 (100%)	3.5 (19.4%)	5.5 (30.6%)	6 (33.3%)	0 (0%)	0 (0%)	3 (16.7%)



表4 “托、捧、端、握、攥”の分析項目別の典型、非典型

分析項目 動詞	両手		両手の関係			手					指							
	両手	片手	線的 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展・屈曲			内転・外転			母指対立	
											伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	内転	外転	ニュー トラル	対立	非対立
托	+	+	-	+	++	-	-	-	-	++	++	+	-	+	+	+	-	++
捧	++	-	+	+	+	-	-	-	-	++	+	++	-	+	+	+	+	++
端	++	+	-	-	++	-	-	-	-	++	+	+	+	+	+	+	+	++
握	-	++	++	-	-	-	-	-	-	++	-	+	+	++	-	+	+	+
攥	+	++	+	-	+	-	-	-	-	++	-	+	++	++	-	-	+	++

分析項目 動詞	爪		手掌の向き					
	爪関与	爪非関与	上	下	内	外	前	後
托	-	++	++	-	-	-	-	+
捧	-	++	+	-	+	-	-	-
端	-	++	+	-	+	-	-	-
握	-	++	+	+	+	-	-	-
攥	-	++	+	+	+	-	-	+

表5 “按、摠、圧、推”の結果<sup>44</sup>(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		両手	両手の関係		手					指				爪	手掌の向き					
			接触	線的接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展・屈曲		内転・外転		母指対立	上	下	内	外	前	後
										伸展	接触	内転	外転							
按	按C101	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0
	按C102	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C103	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	按C104	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
	按C201	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C202	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C203	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0
	按C204	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C301	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C302	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C303	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	按C401	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C402	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	按C403	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C404	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0
	按C501	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C502	1	0	0	1	0	0	0	0			1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C601	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C602	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C701	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	按C702	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	按C801	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0

<sup>44</sup> 「按 C502」と「摠 C502」では動作過程で指が屈曲し、手の動的使用に該当するため、指の屈伸の欄は斜線とした。

表5 “按、摁、压、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		手によって加えられる力の方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
按	按C101	0	0	0	0	1	0	按门铃。
	按C102	0	1	0	0	0	0	按手印。
	按C103	0	1	0	0	0	0	我按住他/按住，不要动了。
	按C104	0	0	0	0	1	0	按开关。
	按C201	0	1	0	0	0	0	按按钮。键盘按住某个键子。
	按C202	0	1	0	0	0	0	按住某个东西。有个人要发言的话，按住他，不让他说。
	按C203	0	0	0	0	1	0	按按钮。
	按C204	0	1	0	0	0	0	按手印儿。
	按C301	0	1	0	0	0	0	
	按C302	0	0	0	1	0	0	把开关按下去。
	按C303	0	1	0	0	0	0	把浮到水面的东西，按到水底下去。
	按C401	0	1	0	0	0	0	按住，为了把东西固定住。
	按C402	0	1	0	0	0	0	按住。
	按C403	0	1	0	0	0	0	为了支撑身体，双手按在桌子上面。
	按C404	0	0	0	0	1	0	把这张纸按到这个地方，把它固定上面。就是固定的意思。
	按C501	0	1	0	0	0	0	按钮按下去。
	按C502	0	1	0	0	0	0	按电话。
	按C601	0	1	0	0	0	0	把开关按钮按一下。
	按C602	0	1	0	0	0	0	按钮啊开关按一下。
	按C701	0	1	0	0	0	0	把他按住不要动。按住。
	按C702	0	1	0	0	0	0	把钉子按进墙里，按进桌子里。
	按C801	0	1	0	0	0	0	坐电梯时，按钮按一下。

表5 “按、摠、圧、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き					
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立							
			接触	線的 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転			上	下	内	外	前	後
按	按C802	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
					0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	按C803	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	按C901	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	按C1001	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	按C1002	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	按C1003	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
摠	摠C101	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C102	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C103	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0
	摠C104	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0
	摠C105	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C201	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C202	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
	摠C203	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C301	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C302	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C401	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C402	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C501	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C502	1	0	0	1	0	0	0	0			0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C601	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C701	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0

表5 “按、摁、压、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		手によって加えられる力の方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
按	按C802	0	1	0	0	0	0	按腿。
	按C803	0	1	0	0	0	0	这个床是硬还是软不知道，所以我按一下。
	按C901	0	1	0	0	0	0	按开关。
	按C1001	0	1	0	0	0	0	按就是按电视的开关。
	按C1002	0	1	0	0	0	0	我手放在朋友的肩膀上，按住他。
	按C1003	0	1	0	0	0	0	我小侄子要打针的时候他要乱动，所以就要双手按住他。
摁	摁C101	0	1	0	0	0	0	地震时把桌子摁住。
	摁C102	0	1	0	0	0	0	地震时把桌子摁住。
	摁C103	0	0	0	0	1	0	在墙上摁一个钉。
	摁C104	0	0	0	0	1	0	摁门铃。
	摁C105	0	1	0	0	0	0	我想抓一个小兔子，我摁住它。
	摁C201	0	1	0	0	0	0	摁住某人。
	摁C202	0	1	0	0	0	0	摁手印儿。
	摁C203	0	1	0	0	0	0	摁按钮。
	摁C301	0	0	0	1	0	0	摁开关。
	摁C302	0	1	0	0	0	0	水缸里有个浮起来的球，摁下去。
	摁C401	0	1	0	0	0	0	摁手印。
	摁C402	0	1	0	0	0	0	这个人犯罪了，把他摁住。
	摁C501	0	1	0	0	0	0	比如说摁这个键，或者摁键盘，鼠标的键盘摁。
	摁C502	0	1	0	0	0	0	摁键盘，鼠标的键盘摁。
	摁C601	0	1	0	0	0	0	
	摁C701	0	1	0	0	0	0	把钉子摁下去。也可以是摁一个按钮。

表5 “按、摠、圧、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		両手	両手の関係		手					指				爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転									母指 対立
			接触	線的 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転		上	下	内	外	前	後	
摠	摠C702	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C801	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C901	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C1001	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C1002	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	摠C1003	0			1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
圧	圧C101	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C102	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C201	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C301	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C401	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C402	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C501	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C502	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C503	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C504	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0
	圧C601	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C701	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C801	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C802	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C901	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C1001	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	圧C1002	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0

表5 “按、摁、压、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		手によって加えられる力の方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
摁	摁C702	0	1	0	0	0	0	把人摁到地上不要动。
	摁C801	0	1	0	0	0	0	摁被子/摁床。
	摁C901	0	0	0	0	1	0	摁开关。用力气点，摁。
	摁C1001	0	1	0	0	0	0	摁一下开关，摁一下键盘上的键。
	摁C1002	0	1	0	0	0	0	摁住小狗不让它跑/这儿有伤口流血了。摁住它。
	摁C1003	0	0	0	0	1	0	图钉摁进去/墙上的灯的开关摁一下。
压	压C101	0	1	0	0	0	0	压着/我不想让你看到什么，我可以这样，压着。
	压C102	0	1	0	0	0	0	压着我的手。我们礼仪的时候，你的这个手放在上面嘛，我压着它/洗发水，压压压出来。
	压C201	0	1	0	0	0	0	盖章的时候，要压在上面。要把那个章使劲压一下。
	压C301	0	1	0	0	0	0	水缸里的球压下去。
	压C401	0	1	0	0	0	0	用手用力自上往下使劲地压。
	压C402	0	1	0	0	0	0	用身体压住对方。
	压C501	0	1	0	0	0	0	比较用劲往下使劲。压桌子。压什么都可以。
	压C502	0	1	0	0	0	0	
	压C503	0	1	0	0	0	0	比如说我们做健美操的时候，然后老师就会说比如说把手压下来，就是这样。
	压C504	0	0	1	0	0	0	压腿。
	压C601	0	1	0	0	0	0	比如说被子就是它比较不平整嘛，把它压平。
	压C701	0	1	0	0	0	0	压就是这样压下去。我想到的是一个很软的东西把它压扁。
	压C801	0	1	0	0	0	0	
	压C802	0	1	0	0	0	0	你的行李很多嘛，然后箱子很小，如果装不下的时候压一压。
	压C901	0	1	0	0	0	0	我的书页脚折起来的时候，我想让它再变平的时候，这样压/做饺子，你用白菜会有很多水，把水压出去。
	压C1001	0	1	0	0	0	0	用力把一个东西压下去。
	压C1002	0	1	0	0	0	0	比如被子，叠被子以后给它压得平整一点儿，薄一点儿。

表5 “按、摠、圧、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タゲ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き						
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立								
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転			上	下	内	外	前	後	
圧	圧C1003	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
推	推C101	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C102	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C103	0			0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C104	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C105	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	推C201	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C301	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C302	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	推C303	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C401	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C402	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C403	0			0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C404	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C405	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	
	推C501	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C601	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	推C602	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C701	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	
	推C702	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C703	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	
	推C801	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C802	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	
	推C901	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	



表5 “按、摁、压、推”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		手によって加えられる力の方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
压	压C1003	0	0	1	0	0	0	比如手里拿一团棉花，让它变薄了。
推	推C101	0	0	0	0	1	0	把窗户推开。
	推C102	0	0	0	0	1	0	站到旁边，推开。
	推C103	0	0	0	0	1	0	推门。
	推C104	0	0	0	0	1	0	推下去。
	推C105	0	0	0	0	1	0	推车。
	推C201	0	0	0	0	1	0	把这个箱子推过去/把某人推到前面去/推车。
	推C301	0	0	0	0	1	0	有一辆车不能动了，很多人过来推着车走/推别人一把。
	推C302	0	0	0	0	1	0	推着自行车走。
	推C303	0	0	0	0	1	0	把门推开。
	推C401	0	0	0	0	1	0	推可以用单手，也可以用双手。
	推C402	0	0	0	0	1	0	推可以用单手，也可以用双手。向前推。
	推C403	0	0	0	0	1	0	推门。
	推C404	0	0	0	0	1	0	把这个人推出去。
	推C405	0	0	0	0	1	0	推着小车往前走。
	推C501	0	0	0	0	1	0	推开门。推开窗/前面有个人，我把他推开。
	推C601	0	0	0	0	1	0	推车，推着走。
	推C602	0	0	0	0	1	0	我推你。
	推C701	0	0	0	0	1	0	推东西。
	推C702	0	0	0	0	1	0	推人，但都是往前的。
	推C703	0	0	0	1	0	0	就是要离开你的身体，离你远一点叫推。
	推C801	0	0	0	0	1	0	推桌子。
	推C802	0	0	0	0	1	0	推桌子/推人。
	推C901	0	0	0	0	1	0	

表5 “按、摠、压、推”の結果

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き					
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立							
			接触	線的 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転								
推	推C902	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	推C903	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
	推C1001	0			0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
	推C1002	1	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0

分析項目 動作タグ		手によって加えられる力の方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
推	推C902	0	0	0	0	1	0	自行车的话，我这样子是推车。
	推C903	0	0	0	0	1	0	推行李，下面有轮子。
	推C1001	0	0	0	0	1	0	推我朋友让他往前走。
	推C1002	0	0	0	0	1	0	用双手把门推开。

表6 “按、摠、圧、推”の分析項目別の動作数

分析項目 動詞	合計 動作数	両手		両手の関係			手					指							
												伸展・屈曲			内転・外転			母指対立	
		両手	片手	線的 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	内転	外転	ニュー トラル	対立	非対立
按	28 (100%)	6 (21.4%)	22 (78.6%)	0 (0%)	1 (16.7%)	5 (83.3%)	16 (57.1%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	12 (42.9%)	26.5 (94.6%)	0.5 (1.8%)	0 (0%)	21 (75.0%)	5 (17.9%)	2 (7.1%)	0 (0%)	28 (100%)
摠	22 (100%)	5 (22.7%)	17 (77.3%)	0 (0%)	0 (0%)	5 (100%)	12 (54.5%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	10 (45.5%)	19 (86.4%)	2 (9.1%)	0 (0%)	17 (77.3%)	5 (22.7%)	0 (0%)	0 (0%)	22 (100%)
圧	18 (100%)	10 (55.6%)	8 (44.4%)	0 (0%)	6 (60.0%)	4 (40.0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	18 (100%)	17 (94.4%)	1 (5.6%)	0 (0%)	10 (55.6%)	5 (27.8%)	3 (16.7%)	0 (0%)	18 (100%)
推	27 (100%)	20 (74.1%)	7 (25.9%)	0 (0%)	1 (5.0%)	19 (95.0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	27 (100%)	21 (77.8%)	1 (3.7%)	5 (18.5%)	10 (37.0%)	12 (44.4%)	5 (18.5%)	0 (0%)	27 (100%)

分析項目 動詞	爪		手掌の向き						手によってかけられる力の方向					
	爪関与	爪非関与	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
按	0 (0%)	28 (100%)	0 (0%)	18 (64.3%)	6 (21.4%)	0 (0%)	4 (14.3%)	0 (0%)	0 (0%)	23 (82.1%)	0 (0%)	1 (3.6%)	4 (14.3%)	0 (0%)
摠	0 (0%)	22 (100%)	0 (0%)	18 (81.8%)	1 (4.5%)	0 (0%)	2 (9.1%)	1 (4.5%)	0 (0%)	17 (77.3%)	0 (0%)	1 (4.5%)	4 (18.2%)	0 (0%)
圧	0 (0%)	18 (100%)	0 (0%)	16 (88.9%)	2 (11.1%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	16 (88.9%)	2 (11.1%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)
推	0 (0%)	27 (100%)	0 (0%)	6 (22.2%)	1 (3.7%)	1 (3.7%)	19 (70.4%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	1 (3.7%)	26 (96.3%)	0 (0%)

表7 “按、摠、圧、推” の分析項目別の典型、非典型

分析項目 動詞	両手		両手の関係			手					指							
	両手	片手	線的 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展・屈曲			内転・外転			母指対立	
											伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	内転	外転	ニュー トラル	対立	非対立
按	+	++	-	+	++	+	-	-	-	+	++	-	-	++	+	-	-	++
摠	+	++	-	-	++	+	-	-	-	+	++	-	-	++	+	-	-	++
圧	+	+	-	+	+	-	-	-	-	++	++	-	-	+	+	+	-	++
推	++	+	-	-	++	-	-	-	-	++	++	-	+	+	+	+	-	++

分析項目 動詞	爪		手掌の向き						手によってかけられる力の方向					
	爪関与	爪非関与	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
按	-	++	-	+	+	-	+	-	-	++	-	-	+	-
摠	-	++	-	++	-	-	-	-	-	++	-	-	+	-
圧	-	++	-	++	+	-	-	-	-	++	+	-	-	-
推	-	++	-	+	-	-	++	-	-	-	-	-	++	-

## 第4章 データ分析2 手の動的使用に該当する中国語動作動詞

### 4.1 手の動的使用に該当する中国語動作動詞について

本章では動作の際に指が動く手の動的使用に該当する動作を表す動詞を分析する。手の動的使用に該当する動作動詞のうち、人間の動作で最も基本的な動作といえる「つかむ」動作と「放す」動作を表す動詞を取り上げる。

「つかむ」動作は手に何も持たない状態から物体を手をしている状態への変化の過程である。手と物体の関係は非接触の状態から接触している状態へ変化する。「つかむ」動作を表す中国語動作動詞には“拿”、“抓”<sup>1</sup>などがあり、これについて取り上げる。

「放す」動作は「つかむ」動作とは逆の動作で物体を手をしている状態から手に何も持たない状態への変化の過程である。手と物体の関係は接触している状態から非接触の状態へ変化する。「放す」動作を表す中国語動作動詞には“放”、“扔”、“抛”、“投”などがあり、本稿では試みにこのうちの“扔”と“抛”を分析、考察する。

### 4.2 「つかむ」動作を表す中国語動作動詞

以下では「つかむ」動作を表す中国語動作動詞“拿”、“抓”について見ていく。

#### 4.2.1 “拿”、“抓”の先行研究における記述

《现汉》では“拿”は第一義に“用手或用其他方式抓住(东西)”と記述されている(例:“拿刀动杖/他手里拿着一把扇子/把这些东西拿走”)。贾彦德 1999:186 は“拿”は指が屈曲して手が丸くなると手の形態について指摘している。森・宮畑 2008:63 は“拿”の中心義は手を使って物体を取りに行く物体の「獲得」とであると述べる。

“抓”については《现汉》では第一義に“手指聚拢,使物体固定在手中”(例:“一把抓住/他抓起帽子就往外走”)と記述がある。遠藤 1997:172 は“抓”が表す動作では対象物の大きさによっては指と指との間に間隔があく場合もあると指摘する。プロジ

---

<sup>1</sup> “抓”は手で物体をつかむ動作のほか爪で物体をひっかく動作も表す。本稿では“抓”が表す動作のうちつかむ動作についてのみ考察し、ひっかく動作については取り上げない。

ェクト D2001:48 は“抓”の基本的な動作は「五指を内側へ折り曲げた状態で、指先を立てるようにして力を入れ、手のひらの中心に向かって折り曲げて対象物を保持・獲得する動作」であるとする。

これらの記述から“拿”と“抓”はいずれも指を屈曲させて物体を手を獲得する動作を表すと考えられる。また“抓”が表す動作では対象物の大きさによっては指と指が離れていることがあるとしている。

#### 4.2.2 調査で行われた“拿”、“抓”の動作

では“拿”、“抓”について本調査で実際に行われた動作を見てみよう。

“拿”については五指を屈曲させて対象物を手の中に収める動作が行われた。動作の過程において指の動きが確認された。インフォーマントからはペンや携帯電話などを手にする動作が発言された。

図 46 “拿”の動作(左図:始め、右図:終わり)



次に“抓”が表す動作を見てみる。“拿”と同じく動作の過程で指の動きが確認された。

図 47 “抓”の動作(左図:始め、右図:終わり)



五指を伸展かつ外転させて手を大きく広げた後、指を屈曲させて物体を手のうちに収める動作である。おおよそ先行研究の指摘に一致する動作であるといえよう。なおインフォーマントからはヒマワリの種などを手いっぱいにつかんだり人やネズミをつかんだりする動作が発言された。動く物体をつかまえる場合は動作が速さを伴うこともある。

このように“拿”、“抓”が表す動作では動作過程において指が動くことがビデオデータから確認された。第3章の手の静的使用に該当する動作動詞の分析においては動詞が表す動作では指は動かず、動作のどの時点を見ても指の状態は一定であった。そのため動作のある一点の指の状態を観察し分析すれば充分であった。しかし“拿”や“抓”が表す動作では動作の際に指が動き、動作の始めと終わりで指の状態が異なる。したがってこのような指が動く手の動的使用に該当する動作動詞を考察するにはその変化の過程を描写する必要がある。

以下の4.3「放す」動作を表す中国語動作動詞の分析では動詞が表す動作の始めと終わりの二点の指の状態を観察、分析し、動詞の意味について考察することを試みる。それによって手の動的使用に該当する動作の分析方法を確立し、指の動きのある動作を表す動詞の意味を動作の実態に基づいて考察することを試みる。

#### 4.3 「放す」動作を表す中国語動作動詞

本節では手の動的使用に該当する動作動詞のうち、つかむ動作とは逆の放す動作を表す動詞“抛”、“扔”を分析、考察する。はじめに“抛”と“扔”についての先行研究の記述を確認する。

##### 4.3.1 “抛”と“扔”の先行研究における記述

《现汉》の“抛”の項目を見ると第一義に“扔；投掷：～球/～物线/～砖引玉”とあり他の語を用いた言い換えである。言い換えられた語“扔”と“投掷”を同辞書で調べると、“扔”は第一義<sup>2</sup>に“挥动手臂，使拿着的东西离开手：～球/～手榴弹”とある。

---

<sup>2</sup> 《现汉》では“扔”の具体的な動作用法は第一義と第二義に分かれている。ここで第一義をとった理由は記載されている例文および目的語とのコロケーションから第一

また同辞典で“投擲”は“扔；投<sup>1①</sup>”とある。さらに“投<sup>1①</sup>”を見ると“向一定目标扔：～篮/～手榴弹”とある。

《现汉》では“扔”の具体的な動作用法は上述した第一義“挥动手臂，使拿着的东西离开手：～球/～手榴弹。”のほかに、第二義に“抛弃；丢：这条鱼臭了，把它～了吧/这事他早就～在脖子后边了。”とある。また《新华》でも“扔”は第一義に“抛，投擲：～球/～砖。”、第二義に“丢弃，舍(shě)弃：把这些破烂东西～了吧。”とあり、やはり具体的な動作用法は二つの意味に分けられている。日本で出版されている辞典を見ても『東方』では“扔”は第一義に「投げる」、第二義に「捨てる、放りっぱなしにする」とあり、同様の分類である。『中日大』では第一義に「投げる、ほうる」、第二義に「投げ捨てる、捨てる、ほったらかす」とある。ここから“扔”の具体的な動作用法には一般に「投げる」と訳されることが多い手にしていた物体を単純に腕の動きによって手から放す動作と、一般に「捨てる」と訳されることが多い不要な物体を手から放す動作とがあることが予想される。

《同义词》は“丢/丢掉/扔/抛”を比較してその共通義を“表示不要拿着的东西，挥动手臂，使它离开手。”と記述する。さらに““抛”强调弃去以及使所弃的东西离手经一定空间落下，含有“使不要的东西大体以抛物线的运动路线离手落下”的意思。”とある。“抛”の対象物の移動距離が長いこと、さらに物体の移動軌跡が一般に放射線を描くことを指摘する。また““扔”强调挥动手臂，使一点力气，使不要的东西离开手；较多用于北方口语，也有较浓厚的口语色彩。”とあり“扔”は力を入れて行う動作であると指摘する。不要なものを“扔”する場合しばしば辞書等においては「捨てる」と訳語があてられるが、筆者の語感では「捨てる」は力を入れて行う動作ではない<sup>3</sup>。なお《同义词》の“扔”の項目には“抛”の項目とは異なり物体の移動距離、および移動軌跡についての記述はない。実際には“扔”はどのような動作なのだろうか。

さらに《同义词》は“扔/投/擲/投擲”を比較して““扔”有随意的态度色彩，用于

---

義を指していると筆者が判断したためである。

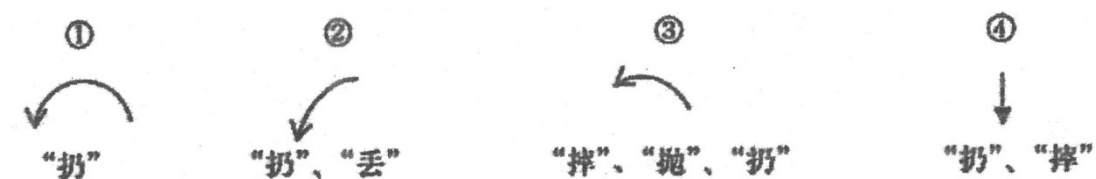
<sup>3</sup> ただし筆者の語感では、『中日大』の“扔”の第二義、「投げ捨てる」は力を必要とする動作のように感じられる。



使手中物飞落向没有预定的或不一定专注的地方。”とし物体の移動方向は特に予定されていない点を指摘する。しかし“扔”には物体の移動方向に傾向がないのだろうか。そもそもこれらの辞典において“抛”と“扔”の対象物の移動の方向について明記されていない。ただし『東方』は“扔、拽(zhuāi)、投、抛、甩、撇(piě)”を比較して、「“扔”は、最も一般的な「投げる、ほうる」である。(中略)“扔”は、投げた結果、物の所有を放棄する感じがするが、“抛”はそうではなく、手元に落ちてくるよう投げ上げる動作(胴上げなど)や、紐で繋いだものであるものを投げだす動作(投錨など)に使う。」と指摘している。物体の移動方向について明示的には述べていないが、これらの記述より『東方』では“抛”は胴上げのような対象物が上方向に移動する動作であると考えていることが分かる。しかし「紐で繋いだものであるものを投げだす動作」の場合主体から遠ざかることは確かだが具体的な対象物の移動方向は不明である。また『東方』は対象物の所有の放棄について“扔”は放棄、“抛”は放棄ではないとする。

王志英 2010 は“扔、丢、摔、抛”の基本義とその用法をコーパス資料および自ら用意した文例から考察する。王志英は“扔、丢、摔、抛”の動作による対象物の移動する軌道を4種類に分けている。

図 48 “扔、丢、摔、抛”の移動する軌道(王志英 2010:80 より引用)



遠くまで投げる場合(①)、力がそれほど要らない場合(②)、着地点が投げる地点より高い場合(③)、着地点が地面である場合(④)である。①の遠くまで投げる場合、移動する軌道は上へ向けて、また下へと移動するといひ、物体を遠くまで移動させるため力が必要な動作であるという。②の力がそれほど要らない場合というのは対象物を遠くまで移動させない場合である。③の着地点が投げる地点より高い場合、対象物を上へ向けて移動させるため力が必要であるという。④の着地点が地面である場合、対象物は重力によって落下するため力はいらず対象物の移動する軌道は一直線になると述べ

る。

王志英 2010:73 は“扔”が表す動作はすべての軌道を通る可能性があり、さらに対象物の移動する軌道が明らかでない場合もあると述べている。また“抛”が表す動作は着地点が投げる地点より高い場合のみ該当するとしている<sup>4</sup>。一方、“扔”のみが遠くに投げる場合に該当するとしており、《同义词》が“抛”は遠くになげる動作であると指摘するのとは異なっている。ところで“扔”において対象物の移動する軌道が明らかでない場合は「放棄する」、「ほったらかす」、「ほっておく」などの意味を表している。だがそのような意味で用いた場合、本当に対象物の移動の軌道に傾向はないのだろうか。

王志英 2010:79 は対象物の移動する軌道を 4 種類に分けたほかにさらに文中では“扔”と“抛”の移動する軌道が真っ直ぐと上へ向く場合があるとし、以下の 2 つの例文を挙げている<sup>5</sup>。

人们往空中抛着鲜花。

人们往空中扔着鲜花。

これらの記述より王は対象物が上に移動する軌道を図としては示してはいないが真っ直ぐと上へ向く場合もあることを指摘している。

先行研究の記述により 5 つの問題点がうかびあがった。目標地点の有無、対象物の移動の距離、対象物の移動の軌跡、対象物の移動の方向、対象物の所有の放棄である。

これらの問題点はいずれも対象物についての問題である。本論ではビデオデータを通して動作そのものに着目すると言うスタンスは変えないが、これらの対象物に関する問題点についても検討していきたい。本論で行う動作分析から明らかにできそうな問題もあればそうでない問題もある。動作分析によって観察が可能と思われるのはまず対象物の移動の方向である。これについては腕の動きから判定できるだろう。対象物の移動の距離および対象物の移動の軌跡も腕の動きが参考になると考えられるが、調査ではインフォーマントは実際に物体を使用して動作を行ったわけではないのであ

---

<sup>4</sup> 王志英 2010:78 によると着地点が投げる地点より高い場合は“抛”、“扔”ともに該当し、この場合“抛”は“扔”より対象物は高くまで移動すると言う。

<sup>5</sup> この場合“抛”と“扔”の高さがほぼ同じように感じられると言う。

くまで推測の域を出ない。目標地点の有無、対象物の所有の放棄は、動作からは判断できないだろう。これらについてはインフォーマントの発言なども含めて副次的に考察していく。なお王志英 2010 および《同义词》が指摘する動作の際に必要な力の強弱については本論では動作から客観的に判断する基準が見つからなかったため主な考察対象とはしない。

#### 腕の動きの方向についての分析項目

先行研究より投げる動作を表す中国語動作動詞においては腕の動きの方向—これによって物体の移動の方向が決まる—が重要であることが予想される。よって本節では既定の分析項目に加えて腕の動きの方向についての分析項目を設定する。「腕の動きの方向は上であるか」、「腕の動きの方向は下であるか」、「腕の動きの方向は内であるか」、「腕の動きの方向は外であるか」、「腕の動きの方向は前であるか」、「腕の動きの方向は後であるか」の 6 つの分析項目を設定する。上、下、内、外、前、後の定義は手掌の向きの定義と同じである。また腕の動きとともに手掌の向きが変化する可能性もある。指の状態の変化に加え手掌の向きの変化についても描写する必要があるだろう。したがって手掌の向きについても動作の始めと終わりの二点の状態を取り分析することにする。

#### 4.3.2 動詞別の結果と考察

本節では指が動く動作を表す動詞を考察するにあたり、それが表す動作の始めと終わりの二点の手の状態を観察、描写する。すなわち指の状態(屈伸、内外転、母指の対立)、および手掌の向きについて動作の始めと終わりを取り、その変化を描写する。

分析結果は章末の表 10、表 11 に示した。指の状態(屈伸、内外転、母指対立)および手掌の向きについては動作の始めと終わりで状態が異なる場合は表 10 の各分析項目の(始)と(終)の 2 箇所分析結果を入力した。動作の始めと終わりで変化がない場合は各分析項目の(静的)の箇所に分析結果を入力した。たとえば表 10 の「抛 C101」は指の屈伸において動作の始めでは指は屈曲し指先は手掌に接触している。また動作の終わりでは指は伸展している。よって表 10 の屈伸(始)は「01」、屈伸(終)は「10」と表される。屈伸(静的)は無関係であるため斜線とした。「抛 C101」は手掌の向きは動

作の始めと終わりで変化がなく下向きのままであった。この場合、表 10 の手掌の向き(静的)の下に「1」が入力され手掌の向きは「010000」と表される。手掌の向き(始)と手掌の向き(終)は無関係であるため斜線とした。

#### 4.3.2.1 “抛”の結果と考察

##### “抛”の結果

10名のインフォーマントが“抛”について行った動作は全 24 例だった。そのうち 20 例で指が動き、4 例で指が動かなかった。したがって“抛”は基本的に手の動的使用に該当すると言えよう。ただし手の静的使用に該当する例も少数ある。すべての動作が腕を振り動かし手にしている物体を投げる動作であった。基本的に肘と肩が動き、手首の動きを伴う場合もある。

“抛”で多く行われたのは肩のあたりで片手の手掌を上向きにして物体を手にした状態から、腕をやや上方の前に繰り出して物体を投げる動作であった。また腕を真上に振り上げ物体を上方向に投げる動作も行われた。以下、分析結果の詳細を見ていこう。

両手動作 6 例、片手動作 18 例で基本的に片手動作である。両手動作時の両手の関係は、6 例すべて非接触である。指の本数はすべて五指、つまり手による動作である。

指の状態のうち指の屈伸の結果を見ていく。動作の始めと終わりで状態に変化がある場合が 20 例、変化がない場合が 4 例であった。変化がある場合、すべて屈曲している状態からの伸展運動であった。その詳細は動作の始め指が屈曲して指先は手掌に接触する場合が 11 例、指が屈曲して指先は手掌に接触しない場合が 9 例であった。動作の終わりでは伸展している場合が 19 例、指が屈曲して指先は手掌に接触しない場合が 1 例であった。また屈伸に変化がない場合は伸展している状態が 1 例、指が屈曲して指先は手掌に接触しない状態が 2 例、指が屈曲して指先は手掌に接触する状態が 1 例であった<sup>6</sup>。

指の内外転については動作の始めと終わりで状態に変化がある場合が 14 例、変化

---

<sup>6</sup> ただし屈伸の変化がない動作のうち指が屈曲して指先は手掌に接触している例については手に持った物体を投げるできないため、不完全な動作であると思われる。

がない場合が 10 例であった。変化がある場合、すべて外転運動が行われた。その詳細は動作の始め指が内転している状態が 13 例、内転も外転もしていないニュートラルな状態が 1 例であった。動作の終わりではすべて外転している。また内外転で変化がない場合は内転している状態が 5 例、外転している状態が 4 例、内転も外転もしていないニュートラルな状態が 1 例であった。

母指対立については動作の始めと終わりで状態に変化がある場合が 7 例、変化がない場合が 17 例であった。変化がある場合はすべて母指が対立している状態から非対立の状態への変化であった<sup>7</sup>。変化がない場合はすべて母指非対立の状態であった。

爪の関与はすべての動作で見られなかった。

手掌の向きは腕の動きとともに変化する動作が 21.5 例、変化しない動作が 2.5 例であった。手掌の向きが変化する場合、上から下へ変化する動作が 9.5 例、上から前へ変化する動作が 8 例、前から後へ変化する動作が 4 例であった。手掌の向きが変化しない動作では手掌が下を向いている動作が 1 例、前を向いている動作が 1 例、内を向いている動作が 0.5 例であった。

腕の動きの方向は(やや上方の)前方向が 20 例、上方向が 4 例であった。

### “抛”の考察

“抛”が表す動作において物体と接触するのは手であるが、すべての動作で腕の動きが確認されたことより腕が重要な役割を果たす動作であると言える。基本的に片手動作だが両手動作も少数行われた。両手動作の合計数が少ないため参考値であるが両手動作時の両手の関係はすべて非接触であり、対象物が大きく片手では持ちにくい場合に両手を用いることが予想される。具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言を参考にすると片手動作時の対象物は球状の物体(砲丸、まり、紙を丸めたもの、バスケットボールなど)や石などで比較的小さい物体が多い。両手動作時の対象物はバスケットボールやこどもであり大きめの物体である。これより両手の協調の有無は対象物の大きさが関係していると考えられる。

指の状態については“抛”の動作では基本的に指が動く。動きがある場合は指の伸

---

<sup>7</sup> 対立運動の反対の動きであり、日本整形外科学会身体障害委員会・日本リハビリテーション医学会評価基準委員会 1974:128 では復位運動(retroposition)としている。

展運動、外転運動、復位運動が行われた。動作の始め基本的に指は屈曲しており、その状態から物体を投げるためには伸展運動をするのは自然であろう。また内外転については動作としては手は閉じている状態から開いている状態への変化であるので内転している状態から外転運動が行われるのも当然である。母指対立について変化する場合母指を対立させて手に把持していた物体を投げるのであるから対立から非対立に変化するのは当然である。

ここまで動作の際に用いられる身体部位および指の状態について見てきた。だが筆者は“抛”で最も重要なのはこれから考察する腕の動きおよび手掌の向きであると考ええる。なぜならこれらの分析項目において“抛”と“扔”には相違が見られるからである。つまり“抛”にとって決定的な要素はこれら腕の動きと手掌の向きであると考えられる。

“抛”は腕を振り動かして手から物体を放す動作であり、対象物の移動方向は腕の動きの方向によって決定される。調査で行われた動作では腕の動きとともにほぼ常に手掌の向きが変化し、腕の動きと手掌の向きの変化には関係があると言える。腕の動きおよび手掌の向きの変化は大きく 2 つの傾向を見せた。1 つは腕がやや上方の前に移動し、手掌の向きが上から前もしくは下に変化する動作である。これが調査では多く行われた。もう 1 つは腕は真上に移動して手掌の向きが前から後ろに変化する動作である。

まず調査で多く行われた腕がやや上方の前に移動する動作について見ていく。この動作ではほぼ常に手掌の向きは変化した。肩のあたりで手掌を上向きにした状態から腕をやや上方の前方向に振り出し、動作の終わりには手掌の向きは前もしくは下まで変化した。

図 49 腕の動きがやや上方の前方向の動作(抛 C1001、左図:始め、右図:終わり)



腕の動きから物体はやや上方の前方向に移動し、移動軌跡上に障害物がなければ、最終的に下に落ちることが予想される。また移動軌跡は放物線(曲線)を描くことが予想される。

対象物の移動距離については本調査では実際に物体を用いて動作を行ったわけではないのでどの程度対象物が移動するのか正確には不明である。だが腕が完全に前に振り出され、物体が遠くに移動することが予想される場合もあれば腕がそこまで動かないため物体の移動距離もそこまで遠くないことが予想される動作もある。この動作における具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言は以下の通りである。具体的な対象物が挙げられた例のみ載せる。

抛铅球。(抛 C401/抛 C502)

比如说你把篮球抛进篮球篮里面。(抛 C601)

篮球这样抛过去。(抛 C602)

比如说，排球里面传球的时候，我传给你。这样抛过去。(抛 C702)

我把球抛出去。打篮球的时候把球抛出去。(抛 C1001)

把绣球抛给他。(抛 C903)

比较常用的是抛绣球。(抛 C905)

你也可以抛一个石头呀。(抛 C603)

比如说扔纸团儿，扔球，就抛球都可以，就是抛。(抛 C801)

砲丸投げでは一般的に目標地点は前方遠くの地面(下)である。またバスケットボールでシュートをする場合、目標地点はやや上方の前方にあるバスケットゴールであり、それは遠いこともあればそこまで遠くないこともあるであろう<sup>8</sup>。意中の相手にまりを投げる動作はインフォーマント C9 によると中国の少数民族地区で見られる階上にいる人が階下にいる意中の相手にまりを投げる動作を指すという。これは一般的には遠くに投げるイメージがあるが、状況によってはそこまで遠くではない場合の可能性もあるだろう。石を投げる動作、丸めた紙を投げる動作は、具体的な状況が不明であるため対象物の移動距離は分からない。つまりインフォーマントの発言を見れば対象物

---

<sup>8</sup> 王志英 2010 は“抛”は着地点が投げる地点より高い動作と真上に投げる動作を表すとし、本論の考察から得られた結論とは異なる。

の移動距離は遠くまでの場合もそこまで遠くない場合もあることが予想されるのである。本調査では“抛”の動作における対象物の移動距離について正確に判断することはできないが、インフォーマントの発言および動作分析から一応の結論として遠くの場合もあればそれほど遠くでない場合もあると言えよう。

目標地点の有無について見ていく。インフォーマントの発言のうち状況が明らかである例を参考にすれば、砲丸投げやバスケのシュートやパス、人にまりを投げる動作などはいずれも目標地点があると言えるだろう。実際動作から考えても非常に型の決まった動作であり、ここまで型の決まった動作を目標地点もなしに行うのは不自然であろう。よって腕をやや上方の前方向に振り出す動作では目標地点はあると考えられる。

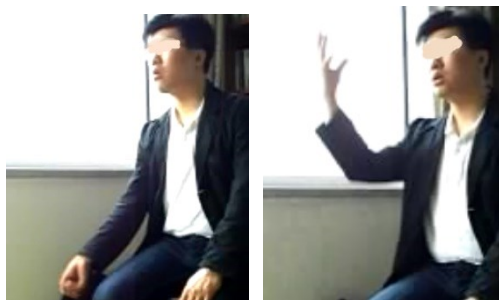
対象物の所有の放棄については砲丸投げやバスケットボールにおけるシュートやパス、意中の相手にまりを投げる動作はいずれも不要な物体を放棄するといったニュアンスはなく対象物の所有の放棄とは無関係である。これは『東方』の指摘と一致する。また対象物が手元に戻って来るように投げる動作ではない。

次に腕を真上に振り上げる動作について考察する。

この動作では始め手掌は前向きの状態にあり、腕が真上に振り上げられるとともに動作の終わりには手掌の向きは後向きに変化する。腕の動きの方向より対象物は真上に移動することが予想される。

また対象物の移動軌跡は直線を描くと予想される。物体を上方向に投げる動作とは重力とは逆の方向への動作であり、一般に力を必要とする動作と言えよう。

図 50 腕の動きが真上の動作(抛 C202、左図:始め、右図:終わり)





用例が少ないため参考程度に過ぎないが、この動作に対するインフォーマントの発言は以下の通りである。具体的な対象物が挙げたもののみ載せる。

比如说学生毕业的时候，把自己文凭抛到空中。(抛 C202)

爸爸把小孩抛起来。(抛 C501)

扔石子的时候这样抛出去。(抛 C703)

卒業時卒業証書を空中に投げる動作では物体は空高くまで移動することが予想される。一方、子どもを投げ上げる動作はそれほど高くに投げる動作ではないであろうが子どもを投げ上げるには比較的強い力が必要になると予想される。石を投げる動作は状況が不明であるため対象物の移動距離について判断できない。以上のことから腕を上方向に振り上げる動作では対象物は上方向に移動することが予想され、これは一般に力を必要とする動作である。対象物の移動距離の高さについては高いことも低いこともありうる。

また『東方』の“抛”は対象物が手元に戻って来るような動作であるという指摘について考える。卒業時卒業証書を空中に投げる動作および子どもを投げ上げる動作は、投げた結果それらの物体がどうなっても良いということではなく手元に落ちてくるように投げるのが前提であろう。石を投げる動作については状況が不明であるため判断できない。用例が少ないが腕を真上に振り上げるこれらの動作は物体を手元に戻ってくるように投げる動作であると考えられ、対象物の所有の放棄には該当しない。また目標地点の有無については着地点はどこでも良いといったなげやりな動作ではなく、手元に戻って来るように真上に投げるのであるから目標地点はあると言えよう。

なお本調査では行われなかったが結婚式のブーケトスの際に花嫁が後ろを向いてやや上方の後方にブーケを投げる動作は“抛花球”と言う。物体を水平方向に投げる動作では我々人間は前に目がついているので(目がついている方が前なので)一般には前方向に物体を投げることが多い。しかし特殊な状況では後方に投げることもある。

“抛”のうち物体を投げる動作における水平方向の動きで重要なのは物体が放射線を描いて移動することであり、移動方向が前方か後方かは実は問わないと言えよう。

以上のことから“抛”は腕の動きによって対象物を投げる動作でこれは先行研究の記述と一致する。先行研究では《同义词》は“抛”は遠くに投げる動作であると指

摘している。王志英 2010:79 は“抛”は着地点が投げる地点より高い場合、および真上に投げる場合があると述べている。また遠くに投げる場合は“扔”のみが該当すると述べており(同上:80)、“抛”は該当しないと考えていると予想される。調査結果より“抛”は、《同义词》の言う遠くに投げる動作、および王志英 2010 の言う着地点が投げる地点より高い動作、真上に投げる動作のいずれも表すと考えられる。

本稿では動作分析の結果、腕の動きの方向およびそれに伴う手掌の向きの変化について新たに指摘し、“抛”は非常に型の決まった動作であることが明らかになった。腕の動きの方向によって対象物の移動方向は大きく2つに分けられる。一つは腕をやや上の前方に振り出して物体をやや上の前方に移動させる動作である。全動作 24 例中 20 例を占め、母語話者にとって“抛”の典型動作に相当すると言えよう。手掌の向きは基本的に上から前もしくは下に変化する。腕の振り具合から物体を遠く投げる場合とそこまで遠くない場合の両方があるが、いずれも物体は放物線を描いて移動することが予想される。もう一つの動作は腕を真上に振り上げ手掌の向きが前から後に変化する動作で、対象物は真上に直線的に移動することが予想される。物体をやや上方の前方に投げる動作および真上方向に投げる動作のいずれも目標地点があり、また対象物の所有の放棄には当たらないと考えられる。

#### 4.3.2.2 “扔”の結果と考察

##### “扔”の結果

10 名のインフォーマントが“扔”について行った動作は全 26 例だった。そのうち、24 例で指が動き、2 例で指が動かなかった。“抛”が表す動作はほぼ常に手の動的使用に該当すると言えよう。いずれも腕を振り動かして手にしている物体を手から放す動作である。基本的に肘と肩が動き、手首の動きを伴う場合もある。

“扔”で多く行われたのは肩のあたりで片手の手掌を上向きにし、指を屈曲させ指先が手掌に接触する状態で物体を握った状態から、腕をやや上方の前に繰り出して物体を投げる動作である。これは“抛”の典型動作とほぼ同じ動作である。このほかに腕を外方向に動かすと同時に手にしている物体を手から放ち、自分のテリトリーから排除するような動作も行われた。さらには腕を下方向に移動させると同時に手にして

いた物体を手から放し、物体を放棄するような動作も行われた。以下、分析結果の詳細を見ていこう。

両手動作 2 例、片手動作 24 例で、ほぼ常に片手動作である。両手動作の合計数が少ないが両手動作時の両手の関係は 2 例とも非接触である。指の本数はすべて五指、つまり手による動作である。

指の状態のうち、指の屈伸の結果について見ていく。動作の始めと終わりで状態に変化がある場合が 24 例、変化がない場合が 2 例であった。変化がある場合はすべて屈曲している状態からの伸展運動であった。その詳細は、動作の始め指が屈曲して指先は手掌に接触する場合は 20 例、指が屈曲して指先は手掌に接触しない場合が 4 例であった。動作の終わりでは伸展している場合が 21 例、指が屈曲して指先は手掌に接触しない場合が 3 例であった。また屈伸で変化がない場合は、指が屈曲して指先は手掌に接触しない状態が 1 例、指が屈曲して指先は手掌に接触する状態が 1 例であった<sup>9</sup>。

指の内外転については動作の始めと終わりで状態に変化がある場合が 20 例、変化がない場合が 6 例であった。変化がある場合すべて外転運動が行われた。詳細は動作の始め、内転している状態が 20 例、その他の状態はなかった。動作の終わりでは、外転している状態が 17 例、内転でも外転でもないニュートラルな状態が 3 例であった。また内外転で変化がない場合 6 例はすべて内転している状態であった。

母指対立については動作の始めと終わりで状態に変化がある場合が 3 例、変化がない場合が 23 例であった。変化がある場合は、すべて母指が対立している状態から、非対立の状態への変化であった。変化がない場合は、すべて母指非対立の状態であった。

爪の関与はすべての動作で見られなかった。

手掌の向きは腕の動きとともに変化する動作が 21 例、変化しない動作が 5 例であり、変化する傾向が強い。手掌の向きが変化する場合上から下へ変化する動作が 6 例、上から前へ変化する動作が 1 例で、前から下へ変化する動作が 5 例、後から上へ変化する動作が 3 例、前から上へ変化する動作が 2 例、後から内に変化する動作が 1 例、

---

<sup>9</sup> 指が屈曲して指先は手掌に接触している 1 例は不完全な動作であると思われる。

後から前へ変化する動作が 1 例、内から上へ変化する例が 1 例、内から下へ変化する動作が 1 例であった。手掌の向きが変化する場合、その変化は“抛”に比べ多様であることが分かる。手掌の向きが変化しない動作 5 例はすべて手掌は下を向いている。

腕の動きの方向は(やや上方の)前方向が 14 例、外方向が 8 例、下方向が 4 例であった。

### “扔”の考察

“扔”が表す動作は“抛”と同様に物体と接触するのは手であるが、すべての動作で腕の動きが確認されたことから腕が重要な役割を果たす動作であると言える。ほぼ常に片手動作だが両手動作の場合もある。両手動作時の両手の関係は非接触であり、対象物が大きい、量が多いなどの理由により片手では動作を行いにくいいため両手を用いることが予想される。だが両手動作の合計数が 2 例と少ないためここではこれ以上の議論は避ける。

指の状態について言えば“扔”の動作ではほぼ常に指が動く。動作の始め“抛”では指が屈曲して手掌に接触しない場合と接触する場合がほぼ同じくらいあるが、“扔”では指先が手掌に接触する傾向が強い。つまり“扔”は指の動きがより顕著な動作であると考えられる。指は屈曲して指先が手掌に接触する状態から指の伸展運動および外転運動が行われ、指は伸展し、また外転する。手に把持している物体を投げて手から放す動作であるため、このような運動をするのは自然であろう。母指の対立についてほぼ常に対立なしのままで変化がないのは、動作の始め基本的に指先が手掌に接触しており、その場合母指非対立の状態しかありえないためである。

腕の動きの方向および手掌の向きを考察したい。腕の動きにより対象物の移動方向には傾向があることが明らかになった。概要を述べておくと動作は大きく 3 つに分けられる。まず“扔”では“抛”と同様に腕の動きの方向がやや上方の前方の動作が見られた。だが“扔”では“抛”で行われた腕の動きが上方向の動作は行われず、“抛”では行われなかった腕の動きが外方向の動作、および下方向の動作が行われた。また“扔”は“抛”と同じく手掌の向きが変化する傾向が強い。“抛”では手掌の向きの変化には一定の傾向が見られたが“扔”ではその変化が多様であった。

では詳細を見ていこう。

まず最も多く行われた腕をやや上方の前方に繰り出す動作について考察する。対象物はやや上方の前方に移動することが予想される。全 26 例中 14 例行われた。そのうち 9 例が“抛”の典型動作とほぼ同じ腕の動きを見せた。身体のやや高い位置(多くは肩のあたり)から腕を前方に繰り出す動作である。手掌の向きは変化する傾向にあり、上から前(1 例)もしくは下(6 例)へ変化する。手掌の向きが変化しない場合は 2 例あり、ともに下向きのままであった。

図 51 肩のあたりから腕を繰り出す動作(扔 C901、左図:始め、右図:終わり)



対象物の移動の軌跡は放物線を描くことが予想される。また腕の動きの幅から対象物の移動距離は遠いこともあまり遠くないこともあると考えられる。

具体的に何をしている動作かに関するインフォーマントの発言は以下の通りである。具体的な対象物が挙げられた例のみ載せる。

扔铅球。(扔 C302)

把一个东西扔到远处。扔纸团。(扔 C601)

扔石头，扔远一点。近远都行。(扔 C601)

扔石头。要把它扔得很远。就这样扔出去。(扔 C701)

扔篮球。(扔 C902)

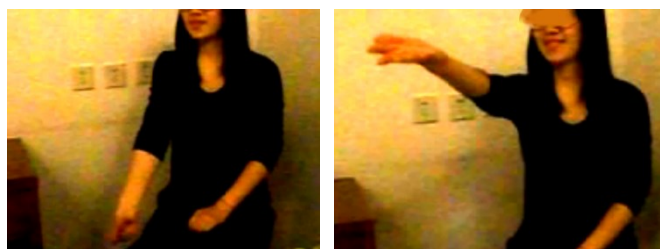
我把球扔出去。(扔 C1001/扔 C1002)

用例は少ないが対象物は砲丸、ボール、丸めた紙、石などで基本的に球状の物体である。インフォーマントの発言には対象物の所有の放棄にあたる発言は見られず、対象物の所有の放棄とは無関係であると考えられる。したがって目標地点はあることが予想される。また対象物が手元に戻って来るような動作ではない。これらを総合すると“抛”の典型動作とほぼ同様の動作であると言えよう。つまり“扔”には“抛”とは

ほぼ同じ動作、すなわち物体をやや上方の前方に投げる動作が存在することが明らかになった。

だが“扔”では腕をやや上の前方に振り出す動作で“抛”とはやや異なる動作も確認された。それは動作の始め手は肩のあたりではなく腰もしくは胸のあたりにあり、そこから腕をやや上の前方に繰り出し対象物を放つ動きである。計 5 例行われた。

図 52 腰のあたりから腕を繰り出す動作(扔 C1004、左図:始め、右図:終わり)



上述した肩のあたりから腕を繰り出す動作では手掌の向きは基本的に上→下(前)に変化したのに対し、この動作では動作の結果手掌は上を向く傾向がある。ところで対象物は投げられた結果放物線を描きながら移動し、最終的には重力によって下に落ちることが予想される。その場合、肩のあたりから腕を繰り出す動作では対象物は遠くまで飛ぶ場合も想定されるが、この動作では肩のあたりから腕を繰り出す動作に比べ、遠くに投げる動作ではないと見られる。つまり比較的近くに投げる動作であると考えられる。具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言は以下のとおりである。具体的な対象物が挙げられた例のみ載せる。

比如说扔垃圾。是把不需要的东西扔掉。(扔 C202)

我把这个巧克力扔给他。(扔 C402)

你比如说垃圾箱在这边，然后就这样扔进去。(扔 C603)

把钱包扔给朋友。(扔 C1004)

用例が少ないが人にチョコレートを投げてあげたり、財布を投げて渡したり、ごみをごみ箱に投げ入れたりする動作である。ここからも砲丸投げのように遠くに投げる動作ではなく比較的近くに投げる動作であると言えるであろう。王志英 2010:72 は“扔”は対象物を近くに投げる動作があると指摘し、力がそれほど要らない場合、英語の

「pass」の意味に近いとする。本稿では力について客観的に判断する方法を持たないため力についての詳しい考察は避けるが基本的には王の指摘に同意する。

対象物の目標地点の有無についてはどうか。わざわざ腕を前に繰り出して物体を投げる動作であるため目標地点はあると考えられる。インフォーマントの発言によればチョコレートや財布を人に投げて渡す動作、ゴミ箱にゴミを投げ入れる動作であり、目標地点はあると言えよう。また対象物が手元に戻って来るような動作ではない。

対象物の所有の放棄についてはごみを捨てる動作は所有の放棄である。チョコレートや財布を人に投げて渡す動作は所有の放棄ともいえるが、単に物体の移動を表し、所有の放棄には関心がない動作ということもできよう。いずれにせよ用例も少ないため対象物の所有の放棄の如何については判断できない。

続いて腕が外方向に動く動作について考察していく。全 26 例中 8 例行われた。対象物は腕の動きとともに外方向に移動して最終的には重力によって下に落ちることが予想される。腕は図 53「扔 C702」のようにまっすぐ外方向に繰り出される場合もあれば図 54「扔 C501」のようにやや上方の外方向に繰り出される場合、図 55「扔 C602」のように、やや下方の外方向に繰り出される場合などもあり、動作は多様であった。

図 53 腕をまっすぐ外方向に振り出す動作(扔 C702、左図:始め、右図:終わり)

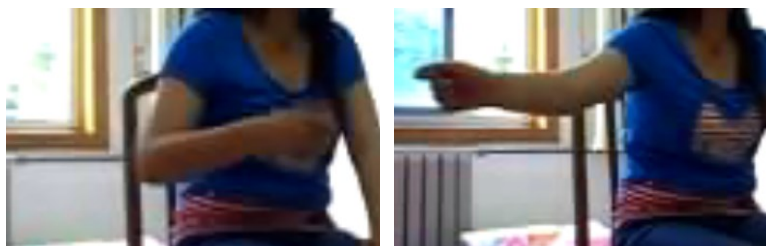


図 54 腕をやや上方の外方向に振り出す動作(扔 C501、左図:始め、右図:終わり)

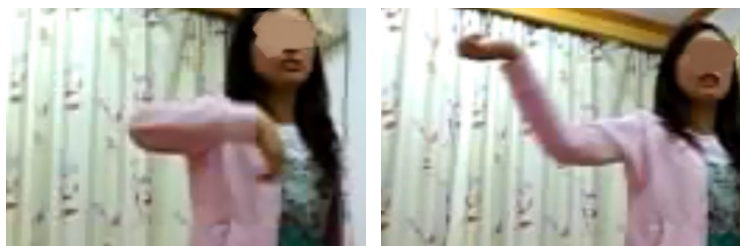
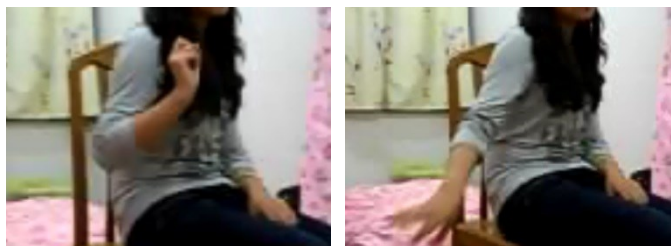


図 55 腕をやや下方の外方向に振り出す動作(扔 C602、左図:始め、右図:終わり)



手掌の向きは変化する場合が 5 例、変化しない場合が 3 例である。変化する場合は前から下へ変化する場合が 2 例、後から上へ変化する場合が 2 例、後から前へ変化する場合が 1 例であり、手掌の向きの変化は多様だった。変化しない場合は 3 例とも下向きのままであった。

このように多様さを見せる対象物を外方向に投げる動作とはいったいどのような動作なのであろうか。具体的に何をしている動作かに関するインフォーマントの発言を見てみる。具体的な対象物が挙げられた例のみ載せる。

我不要了，扔出去。(扔 C102)

把不用的东西扔出去。(扔 C301)

抛弃的意思。扔到地上。把这个废纸扔到垃圾上边，扔到地上。(扔 C401)

扔比如说果皮，吃剩了的。或者是垃圾，扔垃圾。或者是扔，就是扔一些不要的东西。(扔 C502)

扔垃圾。(扔 C602)

扔垃圾。随便丢。(扔 C702)

不要なもの、ゴミ、紙くず、果物の皮など、対象物が不要な物体である点で共通し、対象物を放棄する動作であると考えられる。調査でインフォーマントが行った動作は腕を外方向に移動するという共通点以外は腕の動きにしても手掌の向きにしても多様であった。不要な物体を自分のテリトリーから排除できればどのような動作でもよく動作への規定は非常に弱い。また自分のテリトリーから排除することが目的であるため特定の目標地点はないと考えられる。

王志英 2010:73 は“扔”には対象物の実際に移動する軌道が明らかでない動作があると指摘しており、本調査で行われた腕を外方向に動かす動作に当たると考えられる。



王志英によると対象物の実際の軌道が明らかでない場合「放棄する」、「ほったらかす」、「ほっておく」などの意味を表すという。本調査におけるインフォーマントの発言に当てはめて考えても矛盾しない。

この動作では対象物を自分のテリトリーから排除できればよいため、実際の状況では不要な物体を後方向など外以外の方向に投げる可能性もあるだろう<sup>10</sup>。だが興味深いのは本調査ではインフォーマントが一貫して腕を外方向に移動させる動作を行ったことである。“扔”のうち自分のテリトリーから不要物を排除する動作についての母語話者の動作イメージは外方向の傾向が強いことが本調査により明らかとなった。

この動作における対象物の移動軌跡については上述したように腕はまっすぐ外方向に繰り出される場合もあれば、やや上方の外方向に繰り出される場合、やや下方の外方向に繰り出される場合などがあることから、対象物の移動の軌跡は放物線を描く場合と直線を描く場合とがともに成立すると予想される。

対象物の移動距離については自分のテリトリーの外に排除できればよく、砲丸投げのようにわざわざ対象物を遠くに投げなくとも目的が達成されることから、一般的に対象物の移動距離はそこまで長くないことが予想される。動作的にみても物体をそこまで遠くに飛ばす動作には見えない。

また対象物の所有を放棄する動作であるので当然対象物を手元に戻って来るように投げる動作ではない。

最後に腕を下方方向に移動させる動作について考察する。腕の動きおよび重力によって対象物は真下に落ちることが予想される。計4例行われた。王志英 2010:73 は“扔”には着地点が地面である動作があるとしており、これにあたると考えられる。この場合、日本語の「落とす」の意味を表すと言う。

4例すべてで手掌の向きは変化する。前から下へ変化する場合は3例、内から下へ変化する場合は1例で、いずれも動作の結果手掌の向きが下に変化する点で共通する。物体を下方方向に落とす動作であるので手掌が下を向くというのは自然であろう(図 56、

---

<sup>10</sup> 漫画では原作である日本語において「ポイッ」などと表現される後方向に不要な物体を放棄する動作が中国語の翻訳では“扔”と表されていることがしばしば見られ、実際には“扔”は外方向以外に物体を移動させる場合もあることが分かる。

図 57)。

図 56 片手動作の場合(扔 C1003、左図:始め、右図:終わり)



図 57 両手動作の場合(扔 C903、左図:始め、右図:終わり)



対象物は腕が下方方向に動いて手から放された後、重力にしたがって真下方方向、一般に地面に落ちると考えられる。それゆえ対象物の移動軌跡は直線を描き、王志英 2010 の指摘に一致する。また一般に地面が着地点であるため対象物の移動距離の長短は動作よりも状況によるところが大きく、対象物の移動距離は本質的な問題ではないと言えよう。

具体的に何をしている動作かについてのインフォーマントの発言は以下のとおりである。具体的な対象物が挙げられた例のみ載せる。

紙啊，垃圾啊，都可以是这样地扔。(扔 C801)

垃圾，有垃圾桶的话，把它扔到，扔下去。不是简单地把它放到一个别的地方，是有一个丢的意思，就我不要了的意思。(扔 C903)

把垃圾扔在垃圾桶里。(扔 C1003)

用例は少ないが、いずれもゴミなどの対象物を下方方向に落とす、捨てる動作であり、目標地点を持つ動作である。対象物が手元に戻って来るような動作ではない。

なお本調査で得られたインフォーマントの発言における“扔”は日本語の「捨てる」

の意味を表すと考えられる。だが王志英 2010:73 が着地点が地面である動作は日本語の「落とす」の意味を表すと言っているように所有の放棄に関係なく、単に「落とす」場合も考えられる。よって対象物の所有の放棄の如何については用例も少ないため判断できない。

以上のように本稿では“扔”は腕の動きの方向がやや上方の前方向、外方向、下方の大きく 3 つに分けられることを新たに指摘した。腕がやや上方の前方向に動く動作はさらに腕が肩など身体のやや高い位置から繰り出される場合と、腰などやや低い位置から繰り出される場合の 2 つに分けられる。その結果、腕の動きに伴う対象物の移動方向は 4 つに分けられる。

肩のあたりから腕をやや上の前方向に繰り出す動作では手掌の向きは基本的に上から前もしくは下に変化する。“抛”の典型動作とほぼ同様の動作であると考えられる。対象物は放物線を描きながらやや上方の前方に移動することが予想される。王志英 2010 の物体を遠くに投げる場合、および着地点が投げる地点より高い場合に相当すると考えられる。目標地点に向かって物体を飛ばす動作であり、その目標地点は遠いことも近いこともある。

腰や胸など肩にくらべやや低い位置から腕を繰り出す動作では手掌の向きは基本的に動作の結果上に変化する。対象物は放物線を描きながらやや上方の前方に移動することが予想される。ただしこれは物体を比較的近くの目標地点に向かって投げる動作であると考えられる。王志英 2010 の力がそれほど要らない場合に相当すると考えられる。

本調査を通してこれら 2 つの動作における対象物の移動方向はやや上の前方向であることが明らかになった。

腕を外方向に繰り出す動作は不要な物体を自分のテリトリーから排除することが目的の動作と考えられる。明確な目標地点はない。腕の動きの詳細および手掌の向きは多様であり対象物の移動軌跡は直線を描くことも放物線を描く場合もあることが予想される。このような動作への規定の弱さは不要な物体をテリトリー外に排除できればよいという目的によるものであろう。またこういった目的を持つことから一般にはそれほど遠くに投げる動作ではないと考えられる。王志英 2010 の実際の移動する軌

道が明らかでない場合に相当すると考えられるが、本調査によりこの動作における母語話者の動作イメージは外方向であることが明らかになった。

腕を下方方向に移動させる動作では動作の結果手掌の向きは下方方向に変化する。対象物は重力にしたがい地面に直線的に落ちることが予想される。王志英 2010 の着地点が地面である場合に相当すると考えられる。目標地点に向かって物体を投げる動作である。

“扔”ではさまざまな動作が行われ、おおよそ腕を振り動かして物体を手から放す動作であればほぼどのように投げる動作も該当すると言えよう。これは『東方』の「“扔”は、最も一般的な「投げる、ほうる」である。」という記述と矛盾しない。考察の結果、目標地点の有無についてはいずれの場合もあり得ることが明らかになった。また対象物の所有の放棄の有無も同様にともに成立し得ると言えよう。このようにどのような「投げる」であっても表すことができそうな“扔”だが、本調査では上方方向に対象物を投げる動作は 1 例も行われなかった。この詳細については分析項目別の考察箇所でも議論する。

#### 4.3.3 分析項目別の結果と考察

以下では“抛”と“扔”を分析項目別に比較する。章末の表 12 は“抛”、“扔”の動作における各分析項目の典型、非典型を示したものである。

##### 4.3.3.1 分析項目別の結果

###### 合計動作数についての結果

10 名のインフォーマントが各動詞について行った動作の合計数は“抛”は 24 例、“扔”は 26 例でほぼ同数の動作が行われた。

###### 手以外の身体部位の協調についての結果

“抛”と“扔”ではすべての動作で腕の動きが確認された。対象物と接触する動作の作用点は手であるが、腕の協調が重要な動作であると言えよう。

###### 両手の協調の有無についての結果

“抛”は動作が両手で行われる場合もあるが片手動作の傾向が強い。“扔”は両手

動作もあるがほぼ常に片手動作である。

#### **両手動作時の両手の関係についての結果**

“抛”と“扔”では両手動作の両手の関係はすべて非接触で共通する<sup>11</sup>。

#### **指の本数についての結果**

“抛”と“扔”のすべての動作が五指を用いて行われ、手によって行われる動作である。

#### **指の状態についての結果**

“抛”が表す動作は基本的に指が動き手の動的使用に該当する。“扔”が表す動作はほぼ常に指が動き同じく手の動的使用に該当する。

##### **1)指の屈伸についての結果**

“抛”と“扔”はともに動作の始めと終わりで、ほぼ常に指の屈伸の状態が変化する。“抛”も“扔”も動作の始めは指が屈曲しており、伸展運動が行われ、動作の終わりには指は伸展した状態となる。やや違いが観察されたのは“抛”では動作の始め指が屈曲して指先が手掌に接触する場合も接触しない場合もほぼ同数あるのに対し、“扔”では動作の始め指は屈曲して基本的に指先に接触する。

##### **2)指の内外転についての結果**

“抛”は動作の始めと終わりで指の内外転の状態に変化がある場合と変化がない場合が同程度ある。変化する場合は内転状態から外転状態への変化である。変化がない場合は内転状態と外転状態がいずれも存在する。

“扔”は、動作の始めと終わりで基本的に指の内外転の状態に変化がある。変化する場合は、基本的に内転状態から外転状態への変化である。変化しない場合は、常に内転状態である。

##### **3)母指の対立についての結果**

“抛”と“扔”が表す動作は基本的に動作の前後で母指の対立に変化は見られず母指が対立しない状態である。動作の始めと終わりで母指の状態に変化がある場合も少数あるが、その場合母指が対立する状態から非対立の状態への変化である。

---

<sup>11</sup> ただし“抛”と“扔”の両手動作の合計数は少ないため両手の関係については参考値として扱う。

### **爪の関与についての結果**

“抛”と“扔”のすべての動作で爪の関与は見られなかった。

### **手掌の向きについての結果**

“抛”、“扔”は動作の始めと終わりで基本的に手掌の向きが変化する。

“抛”は動作の始めは基本的に手掌が上向きである。動作の始め手掌が上向きの動作は動作の終わりには手掌は下向きもしくは前向きに変化する。動作の始め手掌が前向きの場合もあるが、この場合動作の終わりには後向きに変化する。

“扔”は動作の始め手掌は上向き、前向き、後向き、内向きである。動作の終わりには手掌は下向き、上向き、前向き、内向きである。個別にみると、動作の始め手掌が上向きの動作は動作の終わりには下向きもしくは前向きに変化する。これは“抛”の前者の動作と同じである。また動作の始め手掌が後向きの場合、動作の終わりには上向き、内向き、前向きに変化した。動作の始め手掌が前向きの場合、動作の終わりには手掌が上向き、もしくは下向きに変化した。動作の始め手掌が内向きの場合、動作の終わりには手掌の向きが上向き、下向きに変化した。

### **腕の動きの方向についての結果**

“抛”の腕の動きの方向は基本的に(やや上方の)前方向であるが上方向の動きも行われた。“扔”は腕の動きの方向は(やや上方の)前方向が多いが“抛”では見られなかった外方向、下方向の動作も行われた。“扔”は腕の動きが上方向の動作はなかった。

#### **4.3.3.2 分析項目別の考察**

##### **手以外の身体部位の協調についての考察**

手以外の身体部位の協調については“抛”、“扔”ともに基本的に肘と肩が動き、手首の動きを伴う場合もある点で両者は共通する。つまり腕の協調によって完成される動作である。

##### **両手の協調の有無、および両手動作時の両手の関係についての考察**

両手の協調の有無については“抛”、“扔”ともに片手動作の傾向が強い点で共通する。両手動作時の両手の関係は非接触で、対象物が大きいなどの理由で片手では動

作を行いにくい場合に両手を用いると考えられる点でも共通する。

### **指の本数についての考察**

“抛”、“扔”ともに五指、つまり手による動作である点で共通する。

### **指の状態についての考察**

“抛”、“扔”ともに動作時基本的に指が動く手の動的使用に該当する点で共通する。

#### **1)指の屈伸についての考察**

指の屈曲について“抛”、“扔”は動作の始め基本的に指が屈曲しており、動作の結果指が伸展する点で共通する。ただし動作の始めに指が屈曲し、基本的に指先が手掌に接触するかにおいて両者は対立する。“抛”は指先が手掌に接する場合と接しない場合が同程度あるが、“扔”はほぼ常に接触している。すなわち“扔”は指先が手掌に接触した状態から伸展した状態への変化であることが多く、“抛”よりも指の動きが顕著であると言えよう。対象物にもよるが“抛”は砲丸投げの場合のように手掌全体に力を入れて対象物が放物線状に移動するように投げる動作であると言える。それに対し“扔”はゴミを捨てたり人に物体を投げて渡したりする動作など、手掌よりも指が関与し指による力のコントロールが重要な動作であると考えられる。

#### **2)指の内外転についての考察**

“抛”と“扔”はまず動作の始めと終わりで基本的に指の内外転の状態に変化があるか否かで対立する。すなわち“抛”は変化する場合も変化しない場合もあるが、“扔”は基本的に変化する。変化がある場合は“抛”と“扔”ともに内転状態から外転状態への変化である点で共通する。指の内外転についての変化の傾向が強いということはその動作において指の関与が強いということに等しい。上述したように“扔”は指の関与が顕著な動作、“抛”は指よりも手掌の関与が顕著な動作であると考えられ、この結果はそれに一致する。

指の内外転に変化がない場合、両者は「指は外転しているか」において対立する。“抛”は外転している場合も(内転している場合も)あるが、“扔”は外転している場合はない。“抛”は“扔”に比べ外転している傾向が見られるのはこういった理由によるものであろうか。“抛”は上述したように手掌が関与する傾向がみられる動作で

ある。たとえば砲丸投げのように手掌全体を用いて物体を投げる場合において物体全体に手の作用を及ぼそうとするならば指は外転しているほうが動作を行いやすい。このため“抛”は“扔”に比べ外転している傾向が見られたと考えられる。

### **3)母指の対立についての考察**

“抛”、“扔”はともに基本的に母指は非対立の状態である点で共通する。母指の状態に変化がある場合は対立から非対立に変化する点で共通する。母指を対立させて手に把持していた物体を投げるため非対立に変化するのとは当然と言えよう。

### **爪の関与についての考察**

“抛”、“扔”はともに腕を振り動かし手にしていた物体を手から放す動作であり、爪とは関連がない。

### **手掌の向きについての考察**

“抛”と“扔”はともに動作の始めと終わりで基本的に手掌の向きが変化する点で共通する。だが“抛”と“扔”は動作の始めの手掌の向きにおいて優位条件があるか否かで対立する。“抛”は優位条件があり動作の始め基本的に手掌は上を向いている。それに対し“扔”は優位条件がない。なお“抛”と“扔”は動作の終わりの手掌の向きにおいてともに優位条件がない点で共通する。

手掌の変化の仕方を見ても、“抛”は手掌の向きの変化はおおよそ2つに分けられる。すなわち上→下/前と前→後である。上→下と上→前は同じく腕をやや上方の前方に繰り出す動作であるため両者の変化の仕方は同じであるとして問題ないだろう。このように“抛”は手掌の向きの変化に強い傾向が見られ非常に型の決まった動作であることが分かる。

それに対し“扔”は手掌の向きの変化の仕方が多様だった。ここから手掌の変化の仕方に傾向が見られるか否かで“抛”と“扔”は対立すると言えよう。このように“扔”において手掌の向きの変化が多様だったのはそれが表す動作が“抛”のように型の決まった動作ではなく、おおよそ腕を振り動かして手から物体を放す動作ならばその多くが該当することによるだろう。

ただし細かく見れば“扔”においても手掌の向きの変化の仕方にまったく傾向がないということではない。事実腕の動きの方向との関係で言えば一定の傾向が見られ



た。肩のあたりから腕をやや上方の前方に振り出す動作では手掌の向きは上→下/前に変化した。腰のあたりからやや上方の前方に腕を振り出す動作では動作の始めは手掌の向きが多様だが動作の終わりでは手掌が基本的に上向きに変化した。腕を下方向に移動させる動作では動作の始めはやはり手掌の向きが多様だが動作の終わりには手掌は基本的に下向きに変化した。ただしこのように腕の動きとの関係でみれば一定の傾向をみせるが、“抛”のように動作の始めと終わりともに傾向があることは少ない。またそもそも腕の動きの方向が多様なため、結果、手掌の向きの変化にも基本的に傾向が見られなかったのである。

さらに“扔”は腕の動きが外方向の動作を示した時も手掌の向きに傾向は見られなかった。これは不要な物体を自分のテリトリーの外に排除することを目的とし、特定の目標地点がない動作であると考えられる。王志英 2010:73 では実際の移動する軌道が明らかでない場合とされていた。

以上をまとめると、“抛”は非常に型の決まった動作を表し手掌の向きに強い傾向が見られる。一方、“扔”は基本的にどのように物体を手から放す動作であっても表すことができる規定の弱い、つまり自由度の高い動詞である。そのため手掌の向きに傾向は見られなかった。

### 腕の動きの方向についての考察

腕の動きの方向についてはどうだろうか。なお腕の動きの方向が対象物の移動方向を決めると考えられるため、腕の動きの方向と対象物の移動方向は等しいことになる。“抛”と“扔”はともに腕を前方向に移動させる動作を表す。だが“抛”が表す動作では腕の動きはほぼ常に前方向であるが、“扔”はそうではなく腕が外方向や下方向に移動する場合もある。したがって“抛”と“扔”はほぼ常に「腕の動きは前方向であるか」において対立する。また“抛”と“扔”は「腕の動きの方向は上方向であるか」において対立する。“抛”は上方向の動作があるが“扔”はない。さらに「腕の動きの方向は下方向であるか」、「腕の動きの方向は外方向であるか」において対立する。“扔”は下方向の動作、および外方向の動作があるが、“抛”はない。

調査の結果“抛”について母語話者は前方向のイメージが非常に強い、言い換えれば、前方向が“抛”の典型方向であることが明らかになった。また前方向ほどではな

いが、母語話者には上方向のイメージもあることが明らかになった。

一方、“扔”については母語話者は前方向の動作のほか外方向の動作、下方向の動作をイメージした。調査で外方向、下方向の動作が行われたのは“扔”が表す動作には対象物の所有の放棄にあたる場合があるからであると言えよう。一般に外方向の動作は不要な物体を自分のテリトリーから排除する動作を表し、下方向の動作は不要な物体を捨てる動作を表すと考えられる。

非常に興味深いのは“扔”において上方向の動作が行われなかったことである。考察の結果、“扔”は腕を繰り動かして手から物体を放す動作一般を表すと判断される。そうであるならば上方向の動作が行われても不思議ではない。しかし本調査では上方向の動作は1例も行われなかった。なお王志英 2010:79 は“扔”には物体を上へ向けて投げつけると言う用法があると指摘し、以下の例文を挙げる。

人们往空中扔着鲜花。(人々は空中に向かって生花を放り投げている)  
ただしこの例では“往空中”(空中に向かって)という修飾語がついており、“扔”そのものが上方向の動作を表し得るかは不明である。

このように調査で“扔”について上方向の動作が行われなかったのはなぜであろうか。これは一つには腕を繰り動かして手から物体を放す動作を表す中国語動作動詞において上方向の動作は“抛”が担当しており、そこに“扔”が入っていく余地がなかったということが考えられる。だがもしそれが“扔”で上方向の動作が行われなかったことの強い理由であるならば、前方向の動作も“抛”によって担当されている以上、“扔”は前方向も担当できないはずである。だが“扔”は前方向の動作を表している。したがってより正確に言えば、“扔”は下方向の動作を表すため下方向と真逆方向の上方向を担当することができないのではないだろうか。このことは第3章で取り上げた「押す」動作を表す動詞のうち、“按”、“摠”は手によってかけられる力の方向は下方向の傾向が強く、上方向はなかったことと共通する。つまり今後の調査、考察が必要であるものの、筆者は中国語において上方向の動作を担当する動詞は同時に下方向の動作を担当しにくく、逆に下方向の動作を担当する動詞は同時に上方向の動作を担当しにくいということを一つの仮説として提起したい。

また日本語母語話者である筆者は“扔”にたいして「捨てる」の意味の印象が強く、

下方向の動作がもう少し多く行われることを予想していた。だが実際にはそれほど多くは行われなかった。これは一つには“扔”が方向は関係なく腕を繰り動かして物体を手から放すことを表す動詞であり、そのため調査で行われた動作は一方向に偏ることがなかったということが考えられる。しかしそうであるならば、前方向、外方向、下方向の動作がほぼ同数行われるはずだが、実際には前方向が 14 例、外方向が 8 例、下方向は 4 例であった。下方向が少なかったという事実について考えられる理由は、腕を振り動かして手から物体を放す動作を表す中国語動詞の体系内における下方向の動作のすきまの有無である。腕を振り動かして手から物体を放す動作を表す中国語動詞には本稿で取り上げた“抛”、“扔”のほかに、“丢”、“摔”などがある。もしそれらのうち下方向を専門に担当する動詞があるならば、“扔”が下方向に入っているすきまはそれほどなく、その結果“扔”では下方向の動作がそれほど多くは行われなかったという可能性が考えられる。これを証明するためには今後中国語に存在する腕を振り動かして手から物体を放す動作を表す他の動詞について、調査、考察を行うことが必要である。

#### 4.3.4 小結

以上、物体を放す動作を表す“抛”、“扔”について分析、考察した。“抛”、“扔”が表す動作では基本的に指が動き手の動的使用に該当すると言える。またすべての動作において腕が動き、腕を振り動かして物体を手から放す動作である。ともに基本的に片手を用いて行われる動作である。次項の表 13 は考察結果をまとめたものである。

“抛”、“扔”の住み分けにおいては腕の動きの方向、つまり対象物の移動の方向が重要な要素であると考えられる。“抛”、“扔”はいずれも前方向に物体を投げる動作を表す点で共通する。“抛”は物体を前方向に投げる動作が典型であるが上方向に投げる動作も表す。一方、“扔”は物体を前方向に投げる動作のほか、物体を下方向に落とす動作、外方向に投げる動作なども表す。物体を下方向に落とす動作は「捨てる」という所有の放棄に当たる場合が多いと考えられる。また物体を外方向に投げる動作は不要な物体を自分のテリトリーから排除する動作で、この動作においては手掌の向きに傾向がみられなかったのも物体がどこに移動しようが関係なく目標地点を

持たないためであると考えられる。

表 13 “抛”、“扔”のまとめ<sup>12</sup>

	腕の 動きの方向 <sup>13</sup>	手掌の向き	物体の 移動軌跡	物体の 移動距離	目標地点 <sup>14</sup>
抛    扔	上	前→後	直線	高い 低い <sup>15</sup>	+
	前(高) <sup>16</sup>	上→前/下	放物線	遠い 近い	+
	前(低) <sup>17</sup>	→上	放物線	近い	+
	下	→下	直線	地面	+
	外	傾向なし	放物線 直線	近い	-

“扔”は腕を振り動かして手から物体を放す動作一般を表すと考えられるが、興味深いことに調査では“扔”については物体を上方向に投げる動作は行われなかった。その原因としては物体を上方向に投げる動作はすでに“抛”が担当しているということが考えられる。だが“扔”が“抛”と同じく物体を前方向に投げる動作を表すという事実からみた場合、より正確に言えば中国語動作動詞において下方向を担当する動詞は上方向の動作を担当しにくいことにその原因が求められるのではなかろうか。この仮説の証明は今後中国語動作動詞の体系内に存在するその他の動詞についても分析、

<sup>12</sup> なお本節では対象物の所有の放棄について十分に検討することができなかったためこれについては表にはまとめず、今後の課題とする。また物体の移動軌跡、移動距離についても本調査では実際に物体を使用してインフォーマントに動作を行ってもらったわけではないため実態は不明のままである。今後実際にインフォーマントに物体を使用して動作を行ってもらい、もしくは様々な動作を行ったビデオを見せてそれらの動作がどの動詞を用いて表されるか回答してもらうなど、追調査が必要であろう。

<sup>13</sup> 腕の動きの方向と対象物の移動方向は同じであると考ええる。

<sup>14</sup> 目標地点がある場合は+、ない場合は-で示した。

<sup>15</sup> “抛”が表す動作のうち腕を上方向に振り上げる動作の物体の移動距離は高い場合も低い場合もあるとしたが、対象物の移動距離は問題ではなく力を入れることが重要であると考えられる。

<sup>16</sup> 「前(高)」とは身体の高い位置(主に肩のあたり)から腕をやや上方の前方に繰り出す動作を指す。

<sup>17</sup> 「前(低)」とは身体の低い位置(主に腰のあたり)から腕をやや上方の前方に繰り出す動作を指す。

考察を行い、その体系を徐々に明らかにすることによってなされることが期待される。

表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指															母指 対立 (始)	母指 対立 (終)	母指 対立 (静的)
										伸展・屈曲 (始)		伸展・屈曲 (終)		伸展・屈曲 (静的)		内転・外転 (始)		内転・外転 (終)		内転・外転 (静的)							
			接触	線的 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	伸展	接触	伸展	接触	内転	外転	内転	外転	内転	外転						
抛	抛C101	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C102	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C103	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C201	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C202	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C301	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C401	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C501	1	0	0	0	0	0	0	1					0	0					1	0						0
	抛C502	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0			1	0	0	1			1	0				
	抛C601	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0							0	1	1	0				
	抛C602	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0							0	1	1	0				
	抛C603	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1								0
	抛C701	0			0	0	0	0	1					0	1					1	0						0
	抛C702	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0							0	1	1	0				
	抛C703	0			0	0	0	0	1					1	0					0	0						0
	抛C704	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0							0	1	1	0				
	抛C801	0			0	0	0	0	1	0	1	0	0							1	0						0
	抛C901	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0							1	0	1	0				
	抛C902	0			0	0	0	0	1					0	0					1	0						0
	抛C903	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0			1	0	0	1								0
抛C904	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0			1	0	0	1								0	
抛C905	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0			0	0	0	1			1	0					

表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		爪	手掌の向き (始)						手掌の向き (終)						手掌の向き (静的)					
			上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
抛	抛C101	0	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	0	1	0	0	0	0
	抛C102	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	抛C103	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C201	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	抛C202	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	/	/	/	/	/	/
	抛C301	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C401	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C501	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	/	/	/	/	/	/
	抛C502	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C601	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
		0	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	0	0	1	0	0	0
	抛C602	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C603	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	抛C701	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	/	/	/	/	/	/
	抛C702	0	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	0	0	0	0	1	0
	抛C703	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	/	/	/	/	/	/
	抛C704	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C801	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C901	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/
	抛C902	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	抛C903	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	抛C904	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	抛C905	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/

表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		腕の動きの方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
抛	抛C101	0	0	0	0	1	0	直接抛出去。
	抛C102	0	0	0	0	1	0	抛出去。
	抛C103	0	0	0	0	1	0	扔出去。抛球。
	抛C201	0	0	0	0	1	0	比如说, 棒球, 抛球。篮球, 抛球。然后自己把东西丢掉, 抛掉。
	抛C202	1	0	0	0	0	0	比如说学生毕业的时候, 把自己文凭抛到空中。
	抛C301	0	0	0	0	1	0	把东西向上用力扔出去。抛球。
	抛C401	0	0	0	0	1	0	手里边拿着一个某些物品, 球之类的, 铅球之类, 给它抛出去。
	抛C501	1	0	0	0	0	0	这样扔出去/爸爸把小孩抛起来。
	抛C502	0	0	0	0	1	0	抛铅球。
	抛C601	0	0	0	0	1	0	抛是要一个弧线的。比如说你把篮球抛进篮球篮里面。
	抛C602	0	0	0	0	1	0	篮球这样抛过去。
	抛C603	0	0	0	0	1	0	你也可以抛一个石头呀。
	抛C701	1	0	0	0	0	0	
	抛C702	0	0	0	0	1	0	比如说, 排球里面传球的时候, 我传给你。这样抛过去。
	抛C703	1	0	0	0	0	0	扔石子的时候这样抛出去。
	抛C704	0	0	0	0	1	0	
	抛C801	0	0	0	0	1	0	比如说扔纸团儿, 扔球, 就抛球都可以, 就是抛。
	抛C901	0	0	0	0	1	0	丢出去。
	抛C902	0	0	0	0	1	0	丢出去。
	抛C903	0	0	0	0	1	0	把绣球抛给他。
	抛C904	0	0	0	0	1	0	丢出去。
	抛C905	0	0	0	0	1	0	比较常用的是抛绣球。



表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		両手	両手の関係		手					指														
										伸展・屈曲 (始)		伸展・屈曲 (終)		伸展・屈曲 (静的)		内転・外転 (始)		内転・外転 (終)		内転・外転 (静的)		母指 対立 (始)	母指 対立 (終)	母指 対立 (静的)
										伸展	接触	伸展	接触	伸展	接触	内転	外転	内転	外転	内転	外転			
抛	抛C906	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	抛C1001	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
扔	扔C101	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C102	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C103	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C104	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C201	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C202	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C301	0			0	0	0	0	1	0	1	0	0			1	0	0	0					0
	扔C302	0			0	0	0	0	1	0	1	0	0			1	0	0	1					0
	扔C401	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	0					0
	扔C402	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0							1	0	1	0	
	扔C501	0			0	0	0	0	1					0	0					1	0			0
	扔C502	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0							1	0			0
	扔C601	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C602	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C603	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0			1	0	0	1					0
	扔C604	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0			1	0	0	1			1	0	
	扔C701	0			0	0	0	0	1					0	1					1	0			0
	扔C702	0			0	0	0	0	1	0	1	0	0							1	0			0
	扔C801	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C901	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0			1	0	0	1					0
	扔C902	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0							1	0	1	0	

表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ	爪	手掌の向き (始)						手掌の向き (終)						手掌の向き (静的)					
		上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
抛	抛C906	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
	抛C1001	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
扔	扔C101	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0						
	扔C102	0												0	1	0	0	0	0
	扔C103	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0						
	扔C104	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C201	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C202	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0						
	扔C301	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0						
	扔C302	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0						
	扔C401	0												0	1	0	0	0	0
	扔C402	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0						
	扔C501	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0						
	扔C502	0												0	1	0	0	0	0
	扔C601	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C602	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C603	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0						
	扔C604	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C701	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C702	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0						
	扔C801	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C901	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						
	扔C902	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0						

表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		腕の動きの方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
抛	抛C906	0	0	0	0	1	0	一般是单手这样子抛出去。
	抛C1001	0	0	0	0	1	0	我把球抛出去。打篮球的时候把球抛出去。
扔	扔C101	0	0	0	1	0	0	一个物体我抓住，扔出去。
	扔C102	0	0	0	1	0	0	我不要了，扔出去。
	扔C103	0	0	0	0	1	0	
	扔C104	0	0	0	0	1	0	
	扔C201	0	0	0	0	1	0	扔是把东西抛出去，扔出去。
	扔C202	0	0	0	0	1	0	扔，扔掉。比如说扔垃圾。是把不需要的东西扔掉。
	扔C301	0	0	0	1	0	0	把不用的东西扔出去。
	扔C302	0	0	0	0	1	0	扔铅球。
	扔C401	0	0	0	1	0	0	抛弃的意思。扔到地上。把这个废纸扔到垃圾上边，扔到地上。
	扔C402	0	0	0	0	1	0	我把这个巧克力扔给他。
	扔C501	0	0	0	1	0	0	扔出去。比如说我要可以扔一张纸，就是这样扔。
	扔C502	0	0	0	1	0	0	扔比如说果皮，吃剩了的。或者是垃圾，扔垃圾。
	扔C601	0	0	0	0	1	0	把一个东西扔到远处。扔纸团/扔石头，扔远一点。近远都行。
	扔C602	0	0	0	1	0	0	扔垃圾。
	扔C603	0	0	0	0	1	0	你比如说垃圾箱在这边，然后就这样扔进去。
	扔C604	0	1	0	0	0	0	扔进去。
	扔C701	0	0	0	0	1	0	扔石头。要把它扔得很远。就这样扔出去。
	扔C702	0	0	0	1	0	0	扔垃圾。随便丢。
	扔C801	0	1	0	0	0	0	纸啊，垃圾啊，都可以是这样地扔。
	扔C901	0	0	0	0	1	0	
	扔C902	0	0	0	0	1	0	扔篮球。

表 10 “抛”、“扔”の結果(次頁に続く)

分析項目 動作タグ		両手	両手の関係		手					指												母指 対立 (始)	母指 対立 (終)	母指 対立 (静的)
										伸展・屈曲 (始)		伸展・屈曲 (終)		伸展・屈曲 (静的)		内転・外転 (始)		内転・外転 (終)		内転・外転 (静的)				
			接触	線的 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	伸展	接触	伸展	接触	内転	外転	内転	外転	内転	外転			
扔	扔C903	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	/	/	1	0	0	1	/	/	/	/	0
	扔C1001	0	/	/	0	0	0	0	1	0	1	1	0	/	/	1	0	0	0	/	/	/	/	0
	扔C1002	0	/	/	0	0	0	0	1	0	1	1	0	/	/	1	0	0	1	/	/	/	/	0
	扔C1003	0	/	/	0	0	0	0	1	0	1	1	0	/	/	1	0	0	1	/	/	/	/	0
	扔C1004	0	/	/	0	0	0	0	1	0	1	1	0	/	/	1	0	0	1	/	/	/	/	0

分析項目 動作タグ		爪	手掌の向き (始)						手掌の向き (終)						手掌の向き (静的)					
			上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
扔	扔C903	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	扔C1001	0	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	0	1	0	0	0	0
	扔C1002	0	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	/	0	1	0	0	0	0
	扔C1003	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/
	扔C1004	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/

表 10 “抛”、“扔”の結果

分析項目 動作タグ		腕の動きの方向						何をしている動作か
		上	下	内	外	前	後	
扔	扔C903	0	1	0	0	0	0	垃圾，有垃圾桶的话，把它扔到，扔下去。
	扔C1001	0	0	0	0	1	0	我把球扔出去。
	扔C1002	0	0	0	0	1	0	我把球扔出去。
	扔C1003	0	1	0	0	0	0	把垃圾扔在垃圾桶里。
	扔C1004	0	0	0	0	1	0	把钱包扔给朋友。

表 11 “抛”、“扔” の分析項目別の動作数

分析項目 動詞	合計 動作数	両手		両手の関係			手					指								
												伸展・屈曲（始）			伸展・屈曲（終）			伸展・屈曲（静的）		
		両手	片手	線的 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触
抛	24 (100%)	6 (25.0 %)	18 (75.0 %)	0 (0%)	0 (0%)	6 (100%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	24 (100%)	0 (0%)	9 (37.5%)	11 (45.8%)	19 (79.2%)	1 (4.2%)	0 (0%)	1 (4.2%)	2 (8.3%)	1 (4.2%)
扔	26 (100%)	2 (7.7%)	24 (92.3%)	0 (0%)	0 (0%)	2 (100%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	26 (100%)	0 (0%)	4 (15.4%)	20 (76.9%)	21 (80.8%)	3 (11.5%)	0 (0%)	0 (0%)	1 (3.8%)	1 (3.8%)

分析項目 動詞	指															爪	
	内転・外転（始）			内転・外転（終）			内転・外転（静的）			母指対立（始）		母指対立（終）		母指対立（静的）		爪関与	爪非関与
	内転	外転	ニュー ト ラル	内転	外転	ニュー ト ラル	内転	外転	ニュー ト ラル	対立	非対立	対立	非対立	対立	非対立		
抛	13 (54.2%)	0 (0%)	1 (4.2%)	0 (0%)	14 (58.3%)	0 (0%)	5 (20.8%)	4 (16.7%)	1 (4.2%)	7 (29.2%)	0 (0%)	0 (0%)	7 (29.2%)	0 (0%)	17 (70.8%)	0 (0%)	24 (100%)
扔	20 (76.9%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	17 (65.4%)	3 (11.5%)	6 (23.1%)	0 (0%)	0 (0%)	3 (11.5%)	0 (0%)	0 (0%)	3 (11.5%)	0 (0%)	23 (88.5%)	0 (0%)	26 (100%)

分析項目 動詞	手掌の向き（始）						手掌の向き（終）						手掌の向き（静的）						腕の移動の方向					
	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
抛	17.5 (72.9%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	4 (16.7%)	0 (0%)	0 (0%)	9.5 (39.6%)	0 (0%)	0 (0%)	8 (33.3%)	4 (16.7%)	0 (0%)	1 (4.2%)	0.5 (2.1%)	0 (0%)	1 (4.2%)	0 (0%)	4 (16.7%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	20 (83.3%)	0 (0%)
扔	7 (26.9%)	0 (0%)	2 (7.7%)	0 (0%)	7 (26.9%)	5 (19.2%)	6 (23.1%)	12 (46.2%)	1 (3.8%)	0 (0%)	2 (7.7%)	0 (0%)	0 (0%)	5 (19.2%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)	4 (15.4%)	0 (0%)	8 (30.8%)	14 (53.8%)	0 (0%)

表 12 “抛”、“扔”の分析項目別の典型、非典型

分析項目 動詞	両手		両手の関係			手					指								
											伸展・屈曲（始）			伸展・屈曲（終）			伸展・屈曲（静的）		
	両手	片手	線的接触	面的接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	屈曲・非接触	屈曲・接触	伸展	屈曲・非接触	屈曲・接触	伸展	屈曲・非接触	屈曲・接触
抛	+	++	—	—	++	—	—	—	—	++	—	+	+	++	—	—	—	—	—
扔	—	++	—	—	++	—	—	—	—	++	—	+	++	++	+	—	—	—	—

分析項目 動詞	指															爪	
	内転・外転（始）			内転・外転（終）			内転・外転（静的）			母指対立（始）		母指対立（終）		母指対立（静的）			
	内転	外転	ニュートラル	内転	外転	ニュートラル	内転	外転	ニュートラル	対立	非対立	対立	非対立	対立	非対立	爪関与	爪非関与
抛	+	—	—	—	+	—	+	+	—	+	—	—	+	—	++	—	++
扔	++	—	—	—	+	+	+	—	—	+	—	—	+	—	++	—	++

分析項目 動詞	手掌の向き（始）						手掌の向き（終）						手掌の向き（静的）						腕の移動の方向					
	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後	上	下	内	外	前	後
抛	++	—	—	—	+	—	—	+	—	—	+	+	—	—	—	—	—	—	+	—	—	—	++	—
扔	+	—	—	—	+	+	+	+	—	—	—	—	—	+	—	—	—	—	—	+	—	+	+	—

## 第5章 対照言語学への応用

### 5.1 本稿の調査方法、分析方法の他言語への応用

本章では中国語動作動詞の意味を考察する際に用いた調査方法、分析方法を日本語動作動詞に応用して手に関わる動作動詞の日中比較を行う。手に関わる日中の動作動詞の相違を明らかにするとともに本稿の調査方法、分析方法の他言語への応用の有効性を示すことを目的とする。

言語間で語の意味を比較する際、辞書などの記述に代表されるように一方の言語のことばによる説明や言い替えという方法がとられることが多い。しかしことばを用いる以上、完全に一致することは稀である。このようにことばによって意味を記述することには限界があると考えられる。

本稿は既に述べたように手に関わる中国語動作動詞の意味を考察するにあたり中国語母語話者へ調査を行い、動詞が表す動作を実際に母語話者に行ってもらった。これは動作動詞の意味を考察するのであればまず動作を視覚的に確認することが必要であると考えたからであった。そして調査で母語話者が行った動作を設定した分析項目に従い分析、考察した。本稿で設定した分析項目をもう一度振り返ると、両手の協調の有無、両手動作時の両手の関係、指の本数、指の状態(屈伸、内外転、母指の対立)、爪の関与、手掌の向きである。これらはすべて人間の手の構造に基づくものである。身体構造は言語の相違に関係なく人類に共通する<sup>1)</sup>。したがって本稿で設定した身体構造に基づく分析項目は中国語のみならず日本語など他の言語に応用することが可能であると思われる。本章ではこのことを具体的な動詞を比較することで考えたい。

### 5.2 手に関わる動作動詞の日中比較―「握る」、「握」、「攥」

#### 5.2.1 本章で取りあげる日中の動作動詞

日中両言語には手による動作を表す動作動詞が数多く存在する。これらのうち第3章で取り上げた中国語の“握”と日本語の「握る」は同形字で一般に意味が対応する

---

<sup>1)</sup> 先天的にまた後天的に身体に障害を持つ場合もある。



と考えられている<sup>2</sup>。だが実際に両者の意味は同じなのであろうか。これを検証するため本章では日本語母語話者に中国語母語話者に行ったものと同様の調査を行い、「握る」の表す動作を視覚的に確認して分析項目に基づき分析、考察し、“握”と比較する。また“握”と意味が近似し、同じく第3章で取り上げた“攥”についても比較対象とする。

### 5.2.2 先行研究

柴田等 1976:158 は「ニギル」を「ツカム」との比較の中で、動作時に用いる身体部位は「ニギルでは手の五指と掌であり、ツカムでは手の指のみである。ニギルでは五指がくっついているのが普通であり、ツカムでは離れているのが普通である」と述べる。また複合語との関係を見ることによって「ニギル」に加圧性を認めている<sup>3</sup>。ただし「握る」そのものの加圧性がどの程度かは判然としない。

水落 2008:10 は「にぎる」については基本的に柴田等 1976 の記述を受け「握る」、「握」、「攥」は同じ手の動きを示すと述べる。

### 5.2.3 方法

#### 5.2.3.1 調査方法

##### 調査時期

調査は2015年5月と12月の2度にわたって行われた。

##### インフォーマント

インフォーマントは日本語を母語とする計10名である。男性5名、女性5名、平均年齢(調査時)は21.8歳である。詳細は以下の表14の如くである。すべてのインフォーマントの同意のもとに調査が行われた。

---

<sup>2</sup> 事実、日本語母語話者である筆者、他2名は「握る」と“握”について同じような動作イメージを持っていたため、第3章で紹介した“握”の表す動作のうち「握る」に対応しにくいものがあつたとき意外に感じられた。これは母語干渉が与えた影響である。

<sup>3</sup> 柴田等 1976:163 は「ニギリつぶす」は言えても「ツカミつぶす」は言えず、「ニギリしめる」は言えても「ツカミしめる」は言えないとしている。

表 14 日本語母語話者のインフォーマント

インフォーマント 番号	出身地	年齢 (調査時)	性別
J1	埼玉県さいたま市	26	女
J2	神奈川県横浜市	20	男
J3	埼玉県北本市	24	女
J4	石川県金沢市	34	男
J5	東京都杉並区	20	男
J6	山梨県甲府市	20	女
J7	東京都日野市	19	女
J8	東京都武蔵野市	19	男
J9	神奈川県足柄上郡	18	男
J10	東京都町田市	18	女

## 課題と実施環境

調査の課題および実施環境は中国語母語話者にたいする調査と同じである<sup>4</sup>。

### 5.2.3.2 分析方法

中国語母語話者にたいする調査と同じである。

---

<sup>4</sup> 本章で考察する日本語動詞は「握る」であるが、実際の調査では計 63 個の動詞について調査を行った(参考資料の表 2「日本語の調査動詞」を参照)。ただし J7、J8、J9、J10 の 4 名に対しては時間の制約上「つかむ」、「握りしめる」、「握る」、「持つ」の 4 つの動詞についてのみ、調査を行った。ただし 63 個の動詞についての調査を行った時と結果に大きな差異は見られず調査の信頼性は保たれていると判断した。調査の際は 3 つの動詞「書く」、「着る」、「抜く」による練習を行い、インフォーマントに調査の手順を十分理解させた後に本調査に入った。インフォーマント J1 に対しては誤って動詞の提示は視覚情報(パソコン上の文字)のみで行われ、聴覚情報(動詞の読み上げ)は行われなかった。ただしデータを分析したところ、このインフォーマントの結果と視覚情報および聴覚情報が提示されたインフォーマントの結果に大きな違いは見られなかったため、J1 のデータの信頼性は保たれていると判断し、用いることにした。

#### 5.2.4 「握る」の結果と考察

##### 「握る」の結果

分析結果は章末の表 15 および表 16 に示される。10 名のインフォーマントが「握る」について行った動作の合計数は 17 例であった。「握る」については片手の五指が屈曲して物体を手のうちに収める動作が多く行われた。手以外の身体部位の協調についてはいずれの動作においても顕著なものは確認されず、手のみで遂行可能な動作であると言える。以下、分析結果の詳細を見ていく。

両手の協調の有無については両手動作が 4 例、片手動作が 13 例で基本的に片手で行われる動作である。両手動作時の両手の関係は線的接触 1 例、面的接触 1 例、非接触 2 例であった。

指の本数については五指による動作が 16 例、三指による動作が 1 例行われた。ほぼ常に手全体を用いて行われる動作である。

指の状態のうち指の屈伸についてはすべての動作で指が屈曲しており指が伸展している例はなく、常に屈曲しているといえる。指先が手掌に接触するか否かについては指先が手掌に接触しない状態が 4 例、手掌に接触する状態が 13 例であった。つまり指は常に屈曲し、指先が手掌に接触する傾向が非常に強い。指の内外転については内転している場合が 16 例、内転も外転していないニュートラルである場合が 1 例、外転している場合はなく、指は内転している傾向が強い<sup>5</sup>。

母指の対立については 4 例で対立し、13 例で対立していない<sup>6</sup>。

爪の関与については「握る」のすべての動作で確認されなかった。

手掌の向きは内向きが 14 例、上向きが 1.5 例、下向きが 1.5 例であった。手掌はほぼ常に内を向いている。

##### 「握る」の考察

「握る」は片手の五指を用い、指を屈曲させて物体を手のうちに収める動作を表す。調査では具体的には「つり革を握る」、「人の腕を握る」、「バットを握る」、「コップを

---

<sup>5</sup> 指が屈曲して指先が手掌に接触する場合、手の構造上指は外転することはできず内転状態となる。

<sup>6</sup> 指が屈曲して指先が手掌に接触する場合は手の構造上母指は他指に対立しない。

握る」などの動作が行われた。その他「握手をする」、「手を握る」などの動作も行われた。

「握る」で特徴が見られたのは指の状態である。指は常に屈曲し、かつほぼ常に指先は手掌に接触する。

図 58 指先が手掌に接触する傾向の強い「握る」の動作

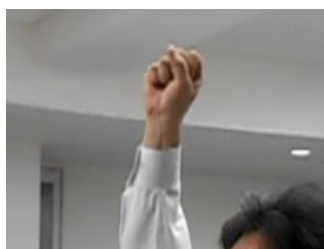
「握る J101」



「握る J203」



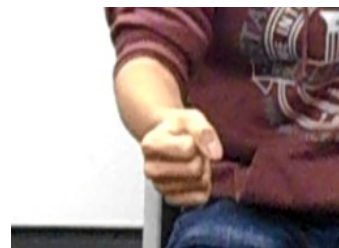
「握る J402」



「握る J601」



「握る J801」



「握る J901」



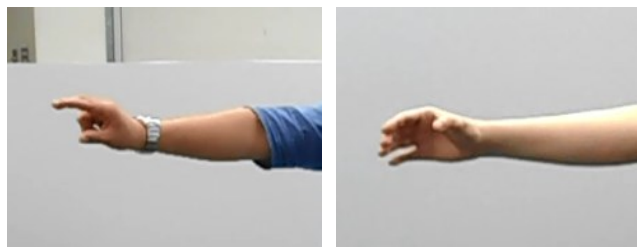
一般に指先が手掌に接するか否かは対象物の大きさや形にもよるが、加圧性が関係することは第 3 章で述べたとおりである。つまり指先がほぼ常に手掌に接触する「握る」は指先を手掌に接するようにする意識のもとでの動作だと考えられ、力を必要とする動作であると考えられる。

またほぼ常に指先が手掌に接触するため手の構造上ほぼ常に指は内転しており、またほぼ常に母指は対立しない。ただし指先が手掌に接触しない場合では母指は対立する。

図 59 左図「握る J201」は野球ボールを握る動作、右図「握る J302」はコップを握る動作である。母指が対立するのは物体を手のうちに収めようという意識の現れであると考えられる。また指先が手掌に接触しない場合においては指は内転、外転いずれの可能性もあるが外転している場合はなかった。これもやはり指を内転させて物体

に添わせることで物体を手のうちに収めようとしていると考えられる。

図 59 母指が対立する「握る」の動作(左図:握る J201、右図:握る J302)



さらに調査では「握る」については物体を手収める動作のほか物体が関与しない動作も行われた。「握る J501」と「握る J901」では手に何もない状態で自分の手を握る、拳を握る動作が行われた。指を屈曲させ指先は手掌に接触する。

#### 5.2.5 「握る」と“握”、“攥”の比較

以下では「握る」と“握”、“攥”について比較していく。章末の表 17 は分析項目別の典型、非典型を比較したものである。

「握る」と“握”は基本的に片手の五指を屈曲させ、物体を手のうちに収める動作を表す点で共通する。また指は内転している傾向が強い点においても共通する。

だが「握る」と“握”には対立点も存在する。

「握る」が表す動作ではほぼ常に指先は手掌に接している。一方、“握”が表す動作では指先が手掌に接触することもあるが接触しないこともある。指先が手掌に接触するか否かは加圧性に関係すると考えられる。ほぼ常に指先が手掌に接触しており、手掌に接するようにする意識のもとでの動作だといえる「握る」は力を必要とする動作であると考えられる。それに対し“握”は特別指先を手掌に接するようにする意識の下での動作ではなく加圧性についてはニュートラルであると考えられる。なお“攥”が表す動作ではほぼ常に指先は手掌に接触し力を用いる動作であると考えられる。つまり「握る」、「握」、「攥」はいずれも物体を手のうちに収める動作であり、その意味範囲は重なる。しかし“握”は加圧性についてはニュートラルであり力を用いる場合も用いない場合もあるのに対し、「握る」と“攥”は加圧性がありほぼ常に力を用いる

動作である。したがって「握る」は“握”よりも“攥”に近いと言えよう。

以下の図 60 は第 3 章でも紹介した“握”について中国語母語話者によって行われた動作である。

図 60 「握る」には対応しにくい“握”の動作(左図:握 C902、右図:握 C1003)



手に健康ボールや卵を持っている動作である。これらの動作は筆者および他 2 名の日本語母語話者にとって“握”の動作としては意外に感じられた。それはおそらく「握る」が一般に力を用いる動作を表し、母語干渉の影響で我々は“握”に対して「握る」とほぼ同じ動作イメージを抱いてしまっていた、つまり“握”に対しても力を用いた動作をイメージしていたためであると考えられる。そのためこのような力をあまり必要としない“握”の動作を一般に力を必要とする「握る」の動作とは相いれないと感じたのであろう。

では「握る」に対応しにくい“握”の動作は日本語では何と言い表すだろうか。筆者はこれらの動作を「持つ」とは言えると考えた。ただし「持つ」は物体を保持する動作一般を表すためさまざまな動作が「持つ」に相当すると予想される。「持つ」についても日本語母語話者に調査を行った。実際インフォーマントは「持つ」について様々な動作を行った(次項図 61)。

これらの結果より、「持つ」が表す動作は“握”と重なることもあるが重ならないこともかなりあることが予想される。ただし詳細な考察は今後の課題としたい。

以上の結果を総合すると、「握る」と“握”はいずれも基本的に片手の五指を屈曲させて手に物体を収める動作であった。だが調査では各々の動詞が表す動作が指先が手掌に接触するか否かで差異が見られた。これは「握る」には加圧性があり一般に力を必要とする動作であるのに対し、“握”は加圧性についてはニュートラルで力を用いる

場合も用いない場合のいずれの場合もあることによると考えられる。したがって両者の意味範囲は重なるが一致はしないことになる。「握る」は基本的に力を必要とする動作である“攥”により近いと言えよう。

図 61 日本語母語話者が行った「持つ」の動作(一部)



#### 5.2.6 小結

本章では日中両言語で同形字で一見同じ意味に思われる動詞を取り上げ、身体構造という人類共通の基準に基づきそれらの動詞が表す意味について分析、考察した。その結果異なる言語間の手に関わる動作動詞の意味についてこれまで以上に客観的に比較できたと思われる。本稿の調査方法、および分析方法は中国語のみならず他の言語にも応用することが可能なものであり、方法としての有効性を示し得たと言えよう。

表 15 「握る」の結果(次頁に続く)

分析項目  動作タグ		両手	両手の関係		手					指					爪	手掌の向き					
										伸展・屈曲		内転・外転		母指 対立							
			接触	線の 接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展	接触	内転	外転								
握る	握るJ101	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
	握るJ102	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
					0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	
	握るJ201	0			0	0	1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	0	0	0	0
	握るJ202	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ203	1	1	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ204	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ301	1	1	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ302	0			0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ401	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ402	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ501	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ601	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ701	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ801	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ901	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
	握るJ1001	0			0	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0
握るJ1002	0			0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	



表 15 「握る」の結果

分析項目		何をしている動作か
動作タグ		
握る	握るJ101	野球のバットなんかを握る。力が入っている感じがする。
	握るJ102	野球のバットを握る。
	握るJ201	野球ボールを握る。
	握るJ202	手を握る/髪の毛を握る。
	握るJ203	バットを握る
	握るJ204	車のハンドルを握る。
	握るJ301	人の腕を握る。
	握るJ302	コップを握る。
	握るJ401	握手をする
	握るJ402	つり革を握る。
	握るJ501	手をぎゅっとやって握る。何も握っていなくてもこう握ったり、人の手を握ったり。
	握るJ601	比較的小さいものを握る。
	握るJ701	背の低い子どもの手を握って、歩き始めるところ。
	握るJ801	何かを持ってる状態で、それをしっかり、握りしめるまではいかないけど、力を入れる感じ。しっかりつかむとか、しっかり持つみたいな。
	握るJ901	拳を握る。
	握るJ1001	相手の手を握った。
	握るJ1002	ペンみたいな細長いものを握った。

表 16 「握る」の分析項目別の動作数

分析項目 動詞	合計 動作数	両手		両手の関係			手					指							
		両手	片手	線の 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展・屈曲			内転・外転			母指対立	
												伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	内転	外転	ニュー トラル	対立	非対立
握る	17 (100%)	4 (23.5%)	13 (76.5%)	1 (25.0%)	1 (25.0%)	2 (50.0%)	0 (0%)	0 (0%)	1 (5.9%)	0 (0%)	16 (94.1%)	0 (0%)	4 (23.5%)	13 (76.5%)	16 (94.1%)	0 (0%)	1 (5.9%)	4 (23.5%)	13 (76.5%)

分析項目 動詞	爪		手掌の向き					
	爪関与	爪非関与	上	下	内	外	前	後
握る	0 (0%)	17 (100%)	1.5 (8.8%)	1.5 (8.8%)	14 (82.4%)	0 (0%)	0 (0%)	0 (0%)

表 17 「握る」、「握」、「攥」の分析項目別の典型、非典型

分析項目 動詞	両手		両手の関係			手					指							
	両手	片手	線的 接触	面的 接触	非接触	一指	二指	三指	四指	五指	伸展・屈曲			内転・外転			母指対立	
											伸展	屈曲・ 非接触	屈曲・ 接触	内転	外転	ニュー トラル	対立	非対立
握る	+	++	+	+	+	-	-	-	-	++	-	+	++	++	-	-	+	++
握	-	++	++	-	-	-	-	-	-	++	-	+	+	++	-	+	+	+
攥	+	++	+	-	+	-	-	-	-	++	-	+	++	++	-	-	+	++

分析項目 動詞	爪		手掌の向き					
	爪関与	爪非関与	上	下	内	外	前	後
握る	-	++	-	-	++	-	-	-
握	-	++	+	+	+	-	-	-
攥	-	++	+	+	+	-	-	+

## 第6章 結びと今後の課題

### 6.1 結論

第1章では本研究の研究対象と目的を概括した。

そもそも人間が行う動作の中でも特に多様性を持つのが手の動作である。このような手の優位性、手による動作の多様性を反映するように中国語の動作動詞の中でも手に関わる動作動詞は手以外の身体部位による動作動詞に比べて数多く存在し常用される。しかしこれらの動作動詞の意味体系を十分に示したものは管見の限りまだない。そこで本稿は手に関わる中国語動作動詞を対象として意味分析をするとともに、その意味体系を明らかにするための新たな方法を提示しようとした。

本稿は従来 of 先行研究で行われた方法は動作動詞の意味を考察する上においては間接的な方法だと考えた。そこで動作動詞の意味を直接把握する方法として動詞が表す動作そのものを目で見て観察した。

動作動詞の意味とは母語話者が動詞を学習する過程で帰納、形成された動作イメージであると考えられる。そして各動詞のイメージ、すなわち意味の広がり of 集合が動詞の意味体系をなしている。これらは人が生まれてから徐々に頭の中、つまり脳に構築されてきたものであり、ある言語の母語話者間ではほぼ共通する。

本稿では1人のインフォーマントが行った動作にはその動詞において典型的な動作だけでなくそうでないものも含まれる可能性があると考えた。したがって複数のインフォーマントに対して調査を行い、その動詞における典型動作を見出そうとした。そのようにした理由は動詞の意味体系において各々の動詞は典型動作が示す特徴に基づき他の動詞と何らかの住み分けを行っていると考えられるからである。

本稿では心理学で用いられる実験的手法を用いて中国語母語話者の頭の中に蓄積されている動作イメージをそのまま取り出すことを試みた。具体的にはまずインフォーマントが行った動作を実際に目で確認する。次に動作に関する分析項目に基づいて動詞が表す動作を分析し、動詞の意味について考察する。この分析項目は作業療法やロボット工学、手話学など、言語学以外の領域における手の動作そのものへの詳細な観察や分類の成果を援用して設定した。そしてこのような方法の有効性を示し研究方

法として確立することも手に関わる動作動詞の意味を体系的にとらえようとする本稿の大きな目的の一つであった。

本稿では手に関わる動作のなかでも基本的なものを表す動詞を研究対象とした。具体的には物体を保持する動作と保持した状態(接触した状態)で物体に働きかける動作の一つである押す動作を一度動作が始まってからは指がほとんど動かず物と指の相対関係が変わらない手の静的使用に、つかむ動作と放す動作を動作の進行中に指が動く手の動的使用に分類し、それぞれを分析、考察した。

第2章では本稿における調査および分析の方法について詳述した。

調査の概要は次の通りである。調査時期は2012年4月と2014年1月である。調査対象であるインフォーマントは中国語を母語とする北方出身者計10名であった。調査は調査者とインフォーマントが対面する形式で行われた。具体的には周囲の物が視界に入らないように設定された部屋で調査者が読みあげ、かつパソコンの画面上もしくは紙に示された語(動詞)を見た後、インフォーマントは3秒以内にそれがどのような動作であるか身体を用いて表現するよう求められた。複数の動作を思いついた場合はすべての動作を思いついた順に表現するよう求められた。一つの動作を行うたびに具体的に何をしている動作か、どのような状況での動作か尋ねられた。なお調査の様子はインフォーマントの手が見えるように上半身をデジタルカメラの動画機能およびビデオカメラを用いて録画した。

次に分析の対象となる手についてその構造、関節運動(指の運動)、手に関わる動作の概要を説明した。それを踏まえ、手話学、作業療法、ロボット工学などの研究成果をも参照しつつ「両手の協調の有無」、「両手の関係」、「指の本数」、「指の状態」、「爪の関与」、「手掌の向き」の6つの基準をもとに動作について設定した20の分析項目を示し、かつ分析結果の記述方法を明示した。本稿では調査時のビデオデータをもとに上記の分析を行った。

第3章では動作の際に指が(ほとんど)動かない手の静的使用に該当する動作を表す動詞を研究対象とした。本章では特に物体を保持する動作および物体を押す動作を表

す動詞を取り上げた。具体的には前者については“托、捧、端、握、攥”、後者については“按、摠、压、推”を分析した。

まず物体を保持する動作を表す動詞である“托、捧、端、握、攥”を分析、考察した。以下、本稿ではまずそれぞれの動詞についての分析結果を個別に示した上で考察を加え、ついで分析項目別に分析結果を見ていった。

“托”は五指を伸展させて手掌を上に向け物体を支持している動作が多く行われ、これが典型動作であると考えられる。

“捧”は両手を用い指をやや屈曲させた状態で物体を保持している状態を表すと言える。その典型動作は手掌が上を向き物体を支持している動作であるが、手掌が内を向き手と手が向かいあい物体を挟み持つ動作も表すことから、おおよそ両手で物体を保持する動作であれば両手の関係は問わないことが明らかになった。

“端”では皿、碗、水などが入った容器などの物体を水平に保持している動作が見られ、基本的に両手を用いて行われる動作であった。指の状態については多様であることが明らかになった。つまりおおよそ物体を水平に保持することができれば指はどのような状態でも良いと考えられる。

“握”は基本的に片手の五指を用い、指を屈曲させて手に物体を収めている、もしくは収めようとしている動作である。特に本調査により“握”が表す動作は指先が手掌に接触する場合も接触しない場合もあることが明らかになった。それは“握”は必ずしも指先を手掌に接するようにする意識の下での動作ではないためであると考えられる。

“攥”は片手の五指を用い、指を屈曲させて力を込める動作であった。重要な点は従来“握”と“攥”の手の形は同じであるとされていたが、本調査により指が屈曲して基本的に指先が手掌に接触するか否かで異なることが明らかになったことだろう。したがって“握”がかならずしも指先を手掌に接するようにする意識の下での動作とは限らないのに対し、“攥”は指先を手掌に接するようにする意識の下での動作、すなわち力を込める動作であると言える。

ところでこれらの動詞を総合的に考察した場合、住み分けの重要な特徴は両手の協調の有無、指の屈伸の状態、手掌の向きであると考えられる。

“托”、“捧”、“端”は両手で行われ(ただし“托”は片手が用いられる場合も同程度ある)重力に抵抗して物体を支持する動作を表す。いずれも腕の協調が重要な動作であると言える。“握”、“攥”は基本的に片手で行われ手首より先の手の部位で物体を持ったり握ったりする動作を表す。

指の屈伸についてはすべての動詞で違いが見られた。基本的に“托”は指が伸展しており“捧”では屈曲している。これは“托”、“捧”はともに重力に抵抗して物体を保持する動作を表すため、指の屈伸の状態においてすみ分けた結果であると考えられる。“端”が表す動作では指の屈伸は問わない。これは物体を水平に保持するという目的が優先された結果であると考えられる。“握”、“攥”は指は常に屈曲するが、指先が手掌に接触するかにおいて差異が見られた。これは動作の加圧性に関連している。つまり“握”は加圧性がニュートラルであるのに対し、“攥”は加圧性があると考えられる。

また手掌の向きは物体を重力に抵抗して支持する動作を表す“托”、“捧”、“端”において特に重要であると考えられる。調査の結果、“托”が表す動作では手掌は上向き傾向が強く、“捧”、“端”が表す動作では手掌は上向きもしくは内向きであることが明らかになった。ただし、“捧”は動作が優先される動詞、“端”は目的が優先される動詞であると考えられる。

なお分析と考察の結果、ある動詞とある動詞の典型動作が重なることはないが、ある動詞の典型動作とある動詞の非典型動作や一般的動作とが重なり得ることが明らかになった。

次に物体を押す動作を表す動詞である“按、摠、圧、推”を分析、考察した。

これらについては規定の分析項目に加え、手によって物体に加えられる力の方向を併せて分析、考察した。

“按”は手もしくは指で物体に圧力を加える動作である。その力の方向は下が典型であり、それは固定という目的に関係すると考えられる。

“摠”は動作の際に用いる身体部位が指または手で、指は伸展して指腹もしくは手掌の面としての機能が発揮される状態で物体に力を加える動作でほとんど“按”と同じことが明らかになった。しかしインフォーマントが一番目に行った動作については

“按”は10名中9名が一指による動作であったのに対し、“摠”の場合は10名中7名であったことなど多少の差異も見られた。

“圧”では対象物の大きさに関わらず指ではなく手を用いて動作が行われ、これは“圧”の主体自身の重みを物体にかけるという目的によると考えられる。また指は内転傾向にあることが明らかになった。さらに手によって物体に加えられる力の方向はほぼ常に下方向であるが、重みをかけることが可能であれば内方向など下方向以外の動作もありうることも確認された。

“推”は基本的に両手を用いて行われ両手の関係はほぼ常に非接触で、指は伸展し、外転している傾向が強かった。これは一般に“推”の取りうる対象物がドアや人など大きな物体であり、より大きな力を広い範囲に及ぼそうとした結果の手の使われ方であると考えられる。手によって加えられる力の方向は水平方向で、とりわけ前方向への傾向が強い。なお一部の先行研究に見られる上方向の動作は行われなかった。その原因として上方向への移動は重力があるため制限をうけるためであると考えられる。

これらの動詞を総合的に考察した場合、“按”、“摠”、“圧”、“推”の住み分けにおいて特に重要な特徴は動作時に用いられる身体部位、および物体にかけられる力の方向であると考えられる。

動作時に用いられる身体部位は“按”と“摠”は指もしくは手であるが、“圧”と“推”は手である。特に“摠”の身体部位について本調査により手でも指でも行われる動作であることが明らかになった。また“按”、“摠”は基本的に片手動作であるが“推”は基本的に両手動作であり、“圧”は両手、片手かにおいて優位条件はないことが本調査から明らかになった。両手動作時の両手の関係について“按”、“摠”、“推”は基本的に非接触であり、対象物が大きく強い力が必要な場合に両手を用いる傾向が強い。基本的に両手動作である“推”は強い力を用いる動作である傾向が強いと言えよう。“圧”の両手動作時の両手の関係は面的接触が多いことから“圧”は力を集中させる動作である傾向が強いことを本稿で新たに指摘した。

力の方向については“圧”は下方向の傾向が強く、“推”は前方向への傾向が非常に強い。本稿では新たに“按”、“摠”の力の方向も下方向の傾向が強いことを明示的に指摘した。その理由として“按”、“摠”、“圧”は物体の移動を目的とするもので

ないが、“推”は物体の移動を目的とすることが考えられる。

その他に本稿では新たに指の内外転について“圧”は内転傾向があり、“推”は外転傾向が強いことを指摘した。そのようになった理由として“圧”の場合は手の範囲内の面積だけに力を集中させようとしたこと、“推”の場合は基本的に大きめの物体を対象物とし、それ全体に手の力を及ぼして物体を動かそうとしたことが挙げられる。

第4章では動作の際に指が動く手の動的使用に該当する動作を表す動詞を研究対象とした。本章では特に手に何も持たない状態から物体を手に行っている状態への変化の過程である「つかむ」動作と、逆に物体を手に行っている状態から手に何も持たない状態への変化の過程である「放す」動作を取り上げた。具体的には前者については“拿”、“抓”、後者については“扔”と“抛”を分析した。

まず「つかむ」動作である“拿”と“抓”について簡単に分析した。“拿”では動作の過程において指の動きが確認され、具体的には五指を屈曲させて対象物を手の中に収める動作が行われた。“抓”も“拿”と同様指の動きが確認されたが、具体的には五指を伸展かつ外転させて手を大きく広げた後、指を屈曲させて物体を手のうちに収める動作であった。

次に「放す」動作である“抛”と“扔”を分析、考察した。

これらについては規定の分析項目に加え、腕の動きの方向を併せて分析、考察した。

“抛”は腕の動きによって対象物を投げる動作であった。また本稿では動作分析の結果、腕の動きの方向およびそれに伴う手掌の向きの変化について新たに指摘し、“抛”は非常に型の決まった動作であることが明らかになった。腕の動きの方向によって対象物の移動方向は大きく2つに分けられる。一つは物体をやや上の前方に移動させる動作であり、手掌の向きは上から前もしくは下に変化する。もう一つの動作は腕を真上に振り上げ、手掌の向きが前から後に変化する動作である。いずれにせよ目標地点があり、また対象物の所有の放棄には当たらないと考えられる。

“扔”について腕の動きの方向がやや上方の前方向、外方向、下方向の大きく3つに分けられることを新たに指摘した。腕がやや上方の前方向に動く動作はさらに腕が肩など身体のやや高い位置から繰り出される場合と、腰などやや低い位置から繰り出



される場合の 2 つに分けられたことから、腕の動きに伴う対象物の移動方向は 4 つに分けられた。このように“扔”ではさまざまな動作が行われ、おおよそ腕を振り動かして物体を手から放す動作であればほぼどのように投げる動作も該当すると言えよう。ただし本調査では上方向に対象物を投げる動作は 1 例も行われなかった。

これらの動詞を総合的に考察した場合、“抛”、“扔”の住み分けにおいては、腕の動きの方向、つまり対象物の移動の方向が重要な要素であると考えられる。“抛”は物体を前方向に投げる動作が典型であるが、上方向に投げる動作も表す。一方、“扔”は物体を前方向に投げる動作のほか、物体を下方向に落とす動作、外方向に投げる動作なども表す。物体を下方向に落とす動作は「捨てる」という所有の放棄に当たる場合が多いと考えられ、物体を外方向に投げる動作は不要な物体を自分のテリトリーから排除する動作である。ところで“扔”は腕を振り動かして手から物体を放す動作一般を表すと考えられるが、調査では“扔”については物体を上方向に投げる動作は行われなかったことを指摘した。こういった結果から本稿は中国語動作動詞において一般に下方向を担当する動詞は上方向の動作を担当しにくいという仮説を導き出した。

第 5 章ではこれまで中国語動作動詞の意味を考察する際に用いた調査方法、分析方法を日本語動作動詞に応用して手に関わる動作動詞の日中比較を行った。その目的は手に関わる日中の動作動詞の相違を明らかにすること、そして本稿の調査方法、分析方法の他言語への応用の有効性を示すことにもあった。具体的には第 3 章で取り上げた中国語の“握”およびそれと一般に意味が対応するとされ、同形字でもある日本語の「握る」を分析対象とした。さらに比較対象として“握”と意味が近似し、同じく第 3 章で取り上げた“攥”についても取り上げた。

「握る」と“握”はいずれも物体を手のうちに収める動作を表すが、本稿では「握る」と“握”が表す動作は基本的に片手の五指を屈曲させる点、指は内転している傾向が強い点などで共通していることを確認した。

「握る」と“握”には、対立点も存在することが明らかになった。「握る」が表す動作ではほぼ常に指先は手掌に接しているのに対し、“握”が表す動作では必ずしもそうとは限らない。つまり「握る」は手掌に接するようにする意識のもとでの動作、す

なわち力を必要とする動作であると考えられ、一方、“握”は特別、指先を手掌に接するようにする意識の下での動作ではなく加圧性についてはニュートラルであると考えられる。したがって「握る」と“握”の意味範囲は重なるが一致はしない。「握る」は、ほぼ常に指先は手掌に接触する動作である“攥”により近いことが明らかになった。

## 6.2 今後の課題

本研究の目的は手に関わる中国語動作動詞の意味体系を明らかにすることであった。本稿で取り扱った動詞の数は限られていたので今後分析対象の動詞の数を増やしていくことで体系を明らかにしていく必要があるだろう。その際本稿で設定した分析項目以外のものが必要になることも考えられる。たとえばある動詞が表す動作では速さの要素が重要な役割を果たすかもしれない<sup>1</sup>。そのような場合、動作の速さに関わる何らかの分析項目を設定する必要があるであろう。また、それほど重要ではないと思われる要素については分析項目を設定する必要はないと言えよう。手に関わる動作動詞の意味体系を明らかにする上で動作分析に必要な分析項目を決定させ、研究方法をより一層確立させることを目指す。

なお調査の方法についての課題であるが、本稿は時間の制約上 20~30 代の限られた年代のインフォーマントに調査を行った。だが本稿で取り上げた動作動詞のように日常的に用いられるものは意味の変化が起こり易いことが予想され、今後、より幅広い年代の話者からもデータを取ることが必要であろう。

また本稿で行った調査では母語話者に物体を用いずに動詞が表す動作を行ってもらった。しかし第 4 章で取り扱った「放す」動作を表す動詞で問題となったような対象物の移動の距離など、物体を用いない状況での動作からは判断が困難だったものもある。これについては物体を用いて動作を行ってもらった内容の追調査を行うことで解決できるだろう。

さらに今回の調査とは逆のパターンの調査、つまり動作を行った動画を母語話者に見せてどの動詞に当てはまるかを回答してもらうなどの調査も考えられる。そうする

---

<sup>1</sup> 福田・下中 1988:220 は人間の日常生活における手の作業で要求される要素として速度、精度、力を挙げている。

ことで本稿の調査結果の信頼性を高めることができる。

また本研究の対照言語学的、類型論的な発展についてであるが、第 5 章の日中比較から本稿の調査方法および分析方法は中国語のみならず他の言語にも応用することが可能であることを示し得た。したがって本稿で用いた方法を他の言語に応用させて中国語と他の言語の動作動詞を比較することができる。また分析対象とする言語を拡大していけば、たとえば物体の把握を表す動詞の多寡など個別の言語の特徴、あるいは世界の言語に普遍的な特徴なども明らかにすることができるであろう。その意味で本研究は対照言語学的、類型論的な発展を期待できるものと考えられる。

## 参考資料

表 1 中国語の調査動詞

No.	动词	拼音	No.	动词	拼音	No.	动词	拼音
1	安	an1	24	搗	dao3	47	扛	kang2
2	按	an4	25	蹬	deng1	48	抠	kou1
3	拔	ba2	26	蹣	dian3	49	扣	kou4
4	掰	bai1	27	叠	die2	50	挎	kua4
5	摆	bai3	28	端	duan1	51	拉	la1
6	搬	ban1	29	踩	duo4	52	捞	lao1
7	蹦	beng4	30	摠	en4	53	撩	liao1
8	拨	bo1	31	放	fang4	54	撷	liao4
9	擦	ca1	32	封	feng1	55	拎	lin1
10	踩	cai3	33	扶	fu2	56	搂	lou1
11	插	cha1	34	盖	gai4	57	搂	lou3
12	拆	chai1	35	搁	ge1	58	抹	ma1
13	搀	chan1	36	刮	gua1	59	埋	mai2
14	缠	chan2	37	挂	gua4	60	摸	mo1
15	扯	che3	38	挤	ji3	61	抹	mo3
16	抻	chen1	39	捡	jian3	62	拿	na2
17	抽	chou1	40	接	jie1	63	挠	nao2
18	踹	chuai4	41	揭	jie1	64	拈	nian1
19	捶	chui2	42	解	jie3	65	捻	nian3
20	蹣	cuan1	43	举	ju3	66	捏	nie1
21	搓	cuo1	44	卷	juan3	67	蹶	nie4
22	打	da3	45	开	kai1	68	拧	ning3
23	掸	dan3	46	揩	kai1	69	扭	niu3

No.	动词	拼音	No.	动词	拼音	No.	动词	拼音
70	挪	nuo2	86	撕	si1	102	托	tuo1
71	拍	pai1	87	松	song1	103	拖	tuo1
72	抛	pao1	88	抬	tai2	104	脱	tuo1
73	捧	peng3	89	摊	tan1	105	挖	wa1
74	掐	qia1	90	弹	tan2	106	握	wo4
75	敲	qiao1	91	掏	tao1	107	捂	wu3
76	取	qu3	92	踢	ti1	108	掀	xian1
77	绕	rao4	93	提	ti2	109	压	ya1
78	扔	reng1	94	挑	tiao3	110	摇	yao2
79	揉	rou2	95	跳	tiao4	111	摘	zhai1
80	洒	sa3	96	贴	tie1	112	指	zhi3
81	撒	sa3	97	捅	tong3	113	抓	zhua1
82	塞	sai1	98	投	tou2	114	拽	zhuai4
83	搔	sao1	99	涂	tu2	115	攥	zuan4
84	扇	shan1	100	团	tuan2			
85	拾	shi2	101	推	tui1			

表 2 日本語の調査動詞

No.	動詞	読み	No.	動詞	読み
1	入れる	いれる	8	押す	おす
2	受け取る	うけとる	9	折る	おる
3	動かす	うごかす	10	かき集める	かきあつめる
4	打つ	うつ	11	こする	こする
5	移す	うつす	12	提げる	さげる
6	置く	おく	13	支える	ささえる
7	押さえる	おさえる	14	ささげ持つ	ささげもつ

No.	動詞	読み	No.	動詞	読み
15	さする	さする	40	運ぶ	はこぶ
16	触る	さわる	41	はさむ	はさむ
17	捨てる	すてる	42	はじく	はじく
18	擦る	する	43	はたく	はたく
19	抱き締める	だきしめる	44	放す	はなす
20	抱く	だく	45	払い落とす	はらいおとす
21	叩く	たたく	46	引き上げる	ひきあげる
22	つかみ取る	つかみとる	47	引き裂く	ひきさく
23	つかむ	つかむ	48	引きずる	ひきずる
24	突く	つく	49	引き寄せる	ひきよせる
25	つつく	つつく	50	引く	ひく
26	つねる	つねる	51	引っ張る	ひっぱる
27	つまむ	つまむ	52	ひねる	ひねる
28	ちぎる	ちぎる	53	触れる	ふれる
29	取る	とる	54	ほうる	ほうる
30	なう	なう	55	ほじくる	ほじくる
31	投げる	なげる	56	持ち上げる	もちあげる
32	なでる	なでる	57	持ち運ぶ	もちはこぶ
33	ならべる	ならべる	58	持つ	もつ
34	握りしめる	にぎりしめる	59	もむ	もむ
35	握る	にぎる	60	指差す	ゆびさす
36	ねじる	ねじる	61	よる	よる
37	のしかかる	のしかかる	62	分ける	わける
38	載せる	のせる	63	割る	わる
39	伸ばす	のばす			

## 参考文献

### 【日本語文献】

- 愛知大学中日大辞典編纂所. 2010. 『中日大辞典 第3版』, 大修館書店.
- 相原茂編. 2002. 『講談社 中日辞典 第2版』, 講談社.
- 相原茂主編. 2015. 『中国語類義語辞典』, 朝日出版社.
- 相原茂・荒川清秀・大川完三郎主編. 2004. 『東方中国語辞典』, 東方書店.
- 相原茂他編. 1995. 『中国語類義語のニュアンス』, 東方書店.
- 尼ヶ崎彬. 1990. 『ことばと身体』, 勁草書房.
- 荒川清秀. 1980. 「中国語の状態動詞」, 『愛知大学文学論叢』 65:325-350 頁.
- 荒川清秀. 1981. 「中国語動詞にみられるいくつかのカテゴリー」, 『愛知大学文学論叢』 67:344-368 頁.
- 荒川清秀・劉青然. 1982. 「中国語動詞の意味記述(I)」, 『愛知大学文学論叢』 68:195-214 頁.
- 池上嘉彦. 1975. 『意味論』, 大修館書店.
- 伊地智善継. 1961. 「中国語動作動詞の意味記述について(I)」, 『中国語学研究集刊』 4: 15-30 頁.
- 井上京子. 1998. 『もし「右」や「左」がなかったら-言語人類学への招待』, 大修館書店.
- 今井むつみ編著. 2000. 『認知科学の探究 心の生得性-言語・概念獲得に生得的制約は必要か』, 共立出版.
- 今井むつみ・佐治伸郎編著. 2014. 『岩波講座コミュニケーションの認知科学 1 言語と身体性』, 岩波書店.
- 今井むつみ・針生悦子. 2007. 『レキシコンの構築 子どもはどのように語と概念を学んでいくのか』, 岩波書店.
- 今井むつみ・針生悦子. 2014. 『言葉をおぼえるしくみ 母語から外国語まで』, 筑摩書房.
- 上羽康夫. 2010. 『手 その機能と解剖 改訂5版』, 金芳堂.

- 浮田潤・賀集寛共編.1997.『言語と記憶』,培風館.
- 遠藤雅裕.1997.「中国語動作動詞のネットワークー「持つ」類“拿”系を中心に」,『早稲田大学大学院文学研究科紀要』42(2):165-176 頁.
- 遠藤雅裕.1998.「中国語の動作動詞 “提”と“拎”をめぐって」,『中央大学論集』19:77-87 頁.
- 王志英.2010.「中国語の“扔”、“丢”、“摔”、“抛”の違いについて」,『沖縄大学人文学部紀要』12:71-82 頁.
- 大川完三郎.1973.「語義的特徴について-“卷く”という中国語動詞を中心に-」『中国語学』217:1-8 頁.
- 大川完三郎・孟広学.1984.「近义词素描 かつぐ・持ち上げる」,『中国語』293:18-19 頁.
- 大川完三郎・孟広学.1988.「近义词素描(ささげ)もつ」,『中国語』344:20 頁.
- 大河内康憲.1999.「日本語と中国語の語彙の対照」,『講座日本語と日本語教育 7 日本語の語彙・意味(下)』:54-80 頁.
- 岡田徳次.1975.「指の運動と手作業の分析」,『バイオメカニズム』(3):133-134 頁.
- 郭明昆.1962.『中国の家族制及び言語の研究』,東方学会.
- 影山太郎.1996.『動詞意味論:言語と認知の接点』,くろしお出版.
- 影山太郎編.2001.『日英対照動詞の意味と構文』,大修館書店.
- 鎌倉矩子.1983.「上肢の機能評価」,『総合リハ』11(9):753-760 頁.
- 鎌倉矩子.1989.『手のかたち手のうごき』,医歯薬出版.
- 鎌倉矩子.2005.「第 39 回日本作業療法学会教育講演 手よ-この,世界への接点」,『作業療法』24(5):456-460 頁.
- 鎌倉矩子・山根寛・二木淑子編.2006.『作業療法士のためのハンドセラピー入門 第二版』,三輪書店.
- 神田和幸・中博一.1991.「日本手話の音韻表記法」,『手話学研究』12:31-39 頁.
- 神田和幸.2010.『手話の言語的特性に関する研究-手話電子化辞書のアーキテク



- チャ』,福村出版.
- 金田一晴彦.1950.「国語動詞の一分類」,『言語研究』15:48-63頁.
- 国広哲弥.1965.「日英温度形容詞の意義素の構造と体系」,『国語学』60:74-84頁.
- 国広哲弥.1994.「認知的多義論-現象素の提唱-」,『言語研究』106:22-44頁.
- 国広哲弥.1998.『理想の国語辞典』,大修館書店.
- 久野マリ子・劉穎.1993.「北京語の「飲食」動詞群の意味-日本語との対照研究から-」,『国学院大学日本文化研究所紀要』69:(99)-(144)頁.
- 郡司隆男・阿部泰明・白井賢一郎・坂原茂・松本裕治,2004,『意味』,岩波書店.
- 興水優.1980.『中国語基本語ノート』,大修館書店.
- 興水優.1996.『続中国語基本語ノート』,大修館書店.
- 興水優.2011.『中国語基本語ノート 補編』,(私家版).
- 国立国語研究所.1972.『国立国語研究所報告 43 動詞の意味・用法の記述的研究』,秀英出版.
- 小泉保等編.1989.『日本語基本動詞用法辞典』,大修館書店.
- 小林春美・佐々木正人編.1997.『子どもたちの言語獲得』,大修館書店.
- 柴田武等.1976/1979/1982.『ことばの意味 辞書に書いてないこと(1)(2)(3)』,平凡社.
- 水落いづみ.2008.「動作動詞の日中対照研究 「にぎる」・「つかむ」と「握」・「攥」・「抓」」,『独立行政法人日本学生支援機構日本語教育センター紀要』(4): 1-12頁.
- 瀬戸賢一.1995.『空間のレトリック』,海鳴社.
- 多鹿秀継・川口潤・池上知子・山祐嗣.1992.『情報処理の心理学-認知心理学入門-』,サイエンス社.
- 橘覚勝.1976.『手-その知恵と性格』,誠信書房.
- 田中茂範.1989.「動詞の意味のネットワーク:認知意味論的枠組み」,『茨城大学教養部紀要』(21):367-384頁.
- 田中茂範・川出才紀.1989.「基本動詞の意味分析:コア・パラメータ・視点」,

- 『茨城大学教養部紀要』(21):385-418 頁.
- 千島英一.2007.『広東語動詞研究 「手放さずに持つ動作」を表す語をめぐって』,東方書店.
- 月本洋.2002.『ロボットのこころ 想像力をもつロボットをめさして』,森北出版.
- 中司梢.2009.「中国語動詞の意味に対する母語話者と学習者の認識の差異-“按”の身体動作用法を例に」,『早稲田大学大学院文学研究科紀要』55(2):233-244 頁.
- 中司梢.2012.「中国語動作動詞の意味体系:手の動作を例として」,『早稲田大学大学院文学研究科紀要』58(2):239-250 頁.
- 中司梢.2014.「対象物に圧力をかける動詞について-“按”、“摠”、“压”、“推”-」,『中国文学研究』40:41-58 頁.
- 中野弘三編.2012.『意味論』,朝倉書店.
- 日本整形外科学会身体障害委員会・日本リハビリテーション医学会評価基準委員会.1974.「関節可動域表示ならびに測定法」,『リハビリテーション医学』11(2):127-132 頁.
- バーナード・コムリー(山田小枝訳).1988.『アスペクト』,むぎ書房.
- 東山篤規.2012.『体と手がつくる知覚世界』,勁草書房.
- 平井和之.1996.「特集動詞図解小辞典」,『中国語』434:4-19 頁.
- 福田敏男・下中賢.1988.「5 本指ハンドの機構と把握力制御方法」,『バイオメカニズム』(9):219-230 頁.
- 舟久保熙康・中川元・武内泰男・山口隆男・斉藤之男・河村洋.1975.「ヒトの腕の動作解析」,『バイオメカニズム』(3):97-103 頁.
- プロジェクト D.1999.「中国語動作動詞の研究(1)捏・掐」,『中国語研究』41:18-40 頁.
- プロジェクト D.2000.「中国語動作動詞の研究(2)握・攥」,『中国語研究』42:42-52 頁.
- プロジェクト D.2001.「中国語動作動詞の研究(3)抓」,『中国語研究』43:46-59 頁.

- 頁.
- 松本曜編.2003.『認知意味論』,大修館書店.
- 宮島達夫.1994.『語彙論研究』,むぎ書房.
- 森田良行.1991.『語彙とその意味』,アルク.
- 森宏子・宮畑一範.2008.「中国語動作動詞の研究 拿」,『中国学志』剥(23): 61-84 頁.
- 森宏子・宮畑一範.2011.「中国語動作動詞の研究 推」,『中国学志』大畜(26):(1)-(32)頁.
- 劉麗.1988.「中国語動詞“托”[tuō]“端”[duān]“捧”[pěng]の意味について」,『日本語研究』(10):36-44 頁.
- 呂叔湘主編(牛島徳次・菱沼透監訳).2003.『中国語文法用例辞典』,東方書店.
- C.E.ヤーホントフ(橋本萬太郎訳).1987.『中国語動詞の研究』,白帝社.
- Herig Friedrich(勝美勝訳).1944.『手と機械』,科学新興社.
- John Napier(寺田和夫訳).1963.「手の進化」,『自然』18(3):34-41 頁.
- 【中国語文献】
- 袁毓林.1992.「祈使句“V+着!”分析」,『世界汉语教学』第4期:269-275 頁.
- 袁毓林.1993.『现代汉语祈使句研究』,北京大学出版社.
- 袁毓林.1998.『汉语动词的配价研究』,江西教育出版社.
- 遠藤雅裕.1998b.「汉语动作动词的语义网络(2)-“拉”类动词-」,『中央大学論集』20:61-78 頁.
- 王媛.2011.『动词的方向性研究与趋向动词教学』,北京语言大学出版社.
- 王珏.2004.『汉语生命范畴初论』,华东师范大学出版社.
- 王婷.2011.『现代汉语持具类手部动词的句法语义研究』,南京师范大学硕士学位论文.
- 王彤.2013.『四岁幼儿语言的语义研究』,世界图书出版公司北京公司.
- 郭锐.1993.「汉语动词的过程结构」,『中国语文』第6期:410-419 頁.
- 郭锐.1997.「过程和非过程—汉语谓词性成分的两种外在时间类型」,『中国语文』第3期:162-175 頁.

- 郭大方.1994.『现代汉语动词分类辞典』,吉林教育出版社.
- 贾彦德.1999.『汉语语义学』,北京大学出版社.
- 祁文慧.2011.『三岁幼儿语言的语义研究』,世界图书出版公司北京公司.
- 邱广君.1999.「现代汉语动词的方向体系」,『中国语言学报』第9期:59-70頁.
- 龚千炎.1991.「谈现代汉语的时制表示和时态表达系统」,『中国语文』第4期:251-261頁.
- 许慎撰·徐铉校定.1963.『说文解字』,中华书局.
- 倪兰.2015.『中国手语动词研究』,上海大学出版社.
- 吴继光.2000.「有凭动词和无凭动词」,『语法研究和探索』第9辑:190-206頁.
- 吴继光.2003.『现代汉语的用事成分与工具范畴』,华中师范大学出版社.
- 胡裕树·范晓主编.1995.『动词研究』,河南大学出版社.
- 蔡北国.2010.「中介语动作动词混用的调查与分析」,『世界汉语教学』第4期:526-535頁.
- 蒋紹愚.1999.「两次分类一再谈词汇系统及其变化」,『中国语文』第5期:323-329頁.
- 蒋紹愚.2006.「汉语词义和词汇系统的历史演变初探—以“投”为例」,『北京大学学报(哲学社会科学版)』第4期:84-105頁.
- 蒋紹愚.2007.「打击义动词的词义分析」,『世界汉语教学』第5期:387-401頁.
- 章婷.2012.『二价进食类动词的语义网络建构』,世界图书出版公司北京公司.
- 沈家煊.1995.「“有界”与“无界”」,『中国语文』第5期:367-380頁.
- 苏新春主编.2013.『现代汉语分类词典』,商务印书馆.
- 孙维张.1990.「论语义范畴系统的建构」,『吉林大学社会科学学报』第1期:23-29頁.
- 孙道功.2011.『词汇-句法语义的衔接研究』,世界图书出版公司北京公司.
- 戴耀晶.1998.「现代汉语动作类二价动词探索」,『中国语文』第1期:3-12頁.
- 张国宪.2000.「动词的动向范畴」,『语法研究和探索』第9辑:176-189頁.
- 张志毅.1981.『简明同义词典』,上海辞书出版社.
- 张伯江.2009.『从施受关系到句式语义』,商务印书馆.

- 陈平.1988.「论现代汉语时间系统的三元结构」,『中国语文』第6期:401-422页.
- 中国社会科学院语言研究所词典编辑室.2005.『现代汉语词典第5版』,商务印书馆.
- 中国社会科学院语言研究所词典编辑室.2012.『现代汉语词典第6版』,商务印书馆.
- 董秀芳.2004.『汉语的词库与词法』,北京大学出版社.
- 梅家驹.1983.『同义词词林』,上海辞书出版社.
- 马庆株.1981.「时量宾语和动词的类」,『中国语文』第2期:86-90页.
- 马庆株.1988.「自主动词和非自主动词」,『中国语言学报』第3期:157-180页.
- 万艺玲.2010.『汉语词汇教学』,北京语言大学出版社.
- 冯英主编.2011.『汉语义类词群的语义范畴及隐语认知研究(三)』,北京语言大学出版社.
- 武文杰.2011.『现代汉语视觉行为动词研究』,人民出版社.
- 符淮青.1985.『现代汉语词汇(增订本)』,北京大学出版社.
- 符淮青.1995.「概念义分析的形式化」,『汉语学习』第6期:6-12页.
- 符淮青.1996.『词义的分析 and 描写』,语文出版社.
- 符淮青.2004.『词典学词汇学语义学文集』,商务印书馆.
- 北京语言学院语言教学研究所.1986.『现代汉语频率词典』,北京语言学院出版社.
- 北京语言文化大学汉语水平考试中心.2002.『汉语8000词词典』,北京语言文化大学出版社.
- 孟琮等.2000.『汉语动词用法词典』,商务印书馆.
- 李行健主编.2014.『现代汉语规范词典 第3版』,商务印书馆.
- 李葆嘉.2013.『现代汉语析义元语言研究』,世界图书出版公司北京公司.
- 刘叔新.1990.『汉语描写词汇学(重排本)』,商务印书馆.
- 刘叔新主编.2011.『现代汉语同义词词典 新4版』,中国社会出版社.
- 刘倩忠.2011.『现代汉语“拿”类单音节手部动词研究』,南京师范大学硕士学位论文.
- 刘宁生.1985.「动词的语义范畴:“动作”与“状态”」,『汉语学习』第1期:16-19

頁.

刘宁生.1994.「汉语怎样表达物体的空间关系」,『中国语文』第3期:169-178頁.

李临定.1985.「动词的动态功能和静态功能」,『汉语学习』第1期:6-10頁.

林杏光・王玲玲・孙德金.1994.『现代汉语动词大词典』,北京语言学院出版社.

林杏光・张卫国・张云衡.1991.「徒手动词的语义特征及其搭配的关系」,『语文论集』(四):155-171頁.

吕叔湘主编.1999.『现代汉语八百词 增订本』,商务印书馆.

2011.『新华字典 第11版』,商务印书馆.

#### 【英語文献】

Aitchison Jean.1987.*Words in the mind: An Introduction to the Mental Lexicon*.Oxford:Blackwell.

George Lakoff and Mark Johnson.1980.*Metaphors we live by*. Chicago : University of Chicago Press.

George Lakoff and Mark Johnson.1987.*Women,Fire,and Dangerous Things: What Categories Reveal about the Mind*.Chicago:University of Chicago Press.

Jackendoff R.2002*Foundations of Language:Brain,Meaning,Grammar, Evolution*,Oxford:Oxford University Press.

Johnson,M.1987.*The Body in the Mind:The Bodily Basis of Meaning, Imagination,and Reason* . Chicago : The University of Chicago Press.

J.R.Napier.1956.The Prehensile Movements of the Human Hand,*The Journal of Bone and Joint Surgery* vol.38B(4):pp902-913.

Leech Geoffrey N.1981.*Semantics:The Study of Meaning*.Harmondsworth:Penguin Books.

Levin Beth.1993.*English Verb Classes and Alternations:A Preliminary Investigation*.Chicago:University of Chicago Press.

Lyons John.1977.*Semantics*.Cambridge:Cambridge University Press.

McClelland J.L.& Rumelhart D.E.1981.An Interactive Activation Model of

- Context Effects in letter Perception:Part 1.An Account of Basic Findings. *Psychological Review*88 (5):pp 375-407.
- Ronald W.Langacker.1987.Nouns and Verbs.*Language* volume63(1):pp53-94.
- Tadashi Yamashita and Masahiro Mori.1963.Engineering Approaches to Function of Fingers,『東京大学生産技術研究所報告』 13(3).pp60-110.
- Talmy Leonard.1985.Lexicalization Patterns:Semantic Structure in Lexical Forms,*Language Typology and Syntactic Description* Vol.3:pp.36-149.
- Talmy Leonard.2000.*Toward a cognitive semantics ( Vol. II ) : Typology and Process in Concept Structuring*.Cambridge:MIT Press.
- Tomasello M.1992.*First Verbs:A Case Study of Early Grammatical Development*.Cambridge:Cambridge University Press.
- Treisman A M.1960.Contextual in Selective Listening, *Quarterly Journal of Expermental Psychology* 12:pp.242-248.